

SMODERP - uživatelská příručka

Kavka

30. září 2017

Obsah

| | |
|--|-----------|
| Obsah | i |
| Seznam zkratek | ii |
| Úvod | 1 |
| 1 Principy řešení a tok programu | 2 |
| 1.1 Použité vztahy a jejich odvození | 2 |
| 1.1.1 Bilanční rovnice | 2 |
| 1.1.2 Plošný povrchový odtok | 4 |
| 1.1.3 Soustředěný odtok v rýhách | 6 |
| 1.1.4 Odtok hydrografickou sítí | 8 |
| 1.2 SMODERP 2D - postup výpočtu | 9 |
| 1.2.1 Vstupy do modelu | 10 |
| 1.2.2 Tok programu | 17 |
| 1.2.3 Výstupy z modelu | 21 |
| 2 Výsledky | 25 |
| 2.1 Porovnání metod 1D a 2D | 25 |
| 3 Seznam použitých zdrojů | 30 |

Seznam zkratek

| | |
|---|--|
| a parametr MKWA | PS potenciální srážka $[m]$ |
| A průtočná plocha $[m^2]$ | O_{tot} odtokové množství za čas $[m^3/s]$ |
| b parametr MKWA | O^{in} objem přítoku ze sousední buňky za čas $[m^3/s]$ |
| b šířka dna příčného profilu hydrografické sítě $[m]$ | o^{in} výška vtoku za čas $[m/s]$ |
| b_{rill} šířka rýhy $[m]$ | o_{rill}^{in} výška vtoku v rýze za čas $[m/s]$ |
| CFL Courant-Friedrich-Lewy podmínka | O^{out} objem odtoku z buňky za čas $[m^3/s]$ |
| $D8$ jednosměrný odtokový algoritmus | o^{out} výška odtoku z buňky za čas $[m/s]$ |
| Δt časový krok $[s]$ | o_{rill}^{out} výška odtoku v rýze za čas $[m/s]$ |
| Δt_{max} maximální časový krok $[s]$ | $Q365$ základní odtok. V případě dočasných prvků jako jsou příkopy je tato hodnota rovna nule, v případě vodních toků se jedná o základní odtok. $[m^3/s]$ |
| Δt_{mult} multiplikátor časový krok $[-]$ | O omočený obvod $[m]$ |
| Δx prostorový krok $[m]$ | I_{POT} potencionální intercepce |
| $\frac{dS}{dt}$ změna zásoby $[m^3/s]$ | q_{rill} průtok v rýhách $[m^3/s]$ |
| ES efektivní srážka $[m^3/s]$ | q_{sur} specifický plošný průtok $[m^2/s]$ |
| es intenzita srážky $[m/s]$ | q_{stream} průtok v otevřeném korytě $[m^3/s]$ |
| h^{crit} kritická hloubka $[m]$ | R_{rill} hydraulický poloměr v rýze $[m]$ |
| h^{rill} hloubka rýhy $[m]$ | R_{stream} hydraulický poloměr v otevřeném korytě $[m]$ |
| h^{sur} výška hladiny na povrchu $[m]$ | ρ tíhové zrychlení @@@jj není to hustota? zrychlení má jiné jednotky $[ms^{-1}]$ |
| k nasycená hydraulická vodivost $[ms^{-1}]$ | $rill_{ratio}$ parametr tvaru rýhy $[-]$ |
| Inf infiltrované množství $[m^3/s]$ | $ratio$ celočíselný faktor dělicí časový krok při výpočtu rýhového odtoku |
| inf intenzita infiltrace $[m/s]$ | S sorptivita půdy $[m\sqrt{s}]$ |
| I_{tot} celkový přítok za čas $[m^3/s]$ | S_i sorptivita půdy v buňce i $[m\sqrt{s}]$ |
| I sklon [@@@jj procenta nebo stupně] | τ tečné napětí $[Pa]$ |
| K součinitel šířky (pro plošný odtok $K = 1$) | V_{out} objem odtokového elementu $[m^3]$ |
| K_i nasycená hydraulická vodivost v buňce i $[m/s]$ | V_{crit} objem vody do kritické hladiny $[m^3]$ |
| I_{LAI} poměrná plocha listová | v_{rill} rychlost proudění - rýhový odtok $[m/s]$ |
| l_{rill} délka rýhy $[m]$ | V_{rill} objem vody v rýze v daném elementu |
| mfd vícesměrný odtokový algoritmus | |
| m poměr sklonu svahů (pro obdélník je roven nule) | |
| n mannigův součinitel drsnosti | |

| | |
|--|------------------------------------|
| $[m^3]$ | X parametr MKWA |
| v_{sur} rychlost proudění - plošný odtok $[m/s]$ | Y parametr MKWA |
| V_{tot} celkový objem vody v elementu $[m^3]$ | g gravitační zrychlení $[m/s^2]$ |
| v_{stream} rychlost proudění v úseku hydrogra- fické sítě $[m/s]$ | P plocha buňky $[m^3]$ |

Úvod

Dostává se Vám do ruky uživatelský manuál k modelu SMODERP2D. Model se celým názvem původně jmenoval Simulační Model Povrchového Odtoku a Erozního Procesu. Tento model lze využít pro výpočet hydrologicko erozních procesů na jednotlivých pozemcích nebo na malých povodích. Výstupy z modelu jsou primárně určeny pro stanovení odtokových poměrů v ploše povodí a pro stanovení případných opatření pro snížení odtoku z povodí a pro snížení erozního ohrožení zemědělské půdy. Model neslouží jen pro navrhování konkrétních prvků na jednotlivých pozemcích, ale lze jej využít i při navrhování komplikovanějších soustav sběrných a odváděcích prvků. Dále je možné tento model využít i pro navrhování suchých nádrží a poldrů. Jeho využití předpokládají jak současné metodiky, tak i technické normy a doporučené standardy. Z hlediska kategorizace modelu se jedná o fyzikálně založený plně distribuovaný dvourozměrný model sloužící pro simulace konkrétních srážkových epizod. Nově zavedené prostorové řešení (2D), které nahradilo dřívější profilovou verzi modelu, umožňuje komplexní řešení a náhled na celou řešenou lokalitu. Z hlediska vstupních dat a vnitřních procesů se jedná sice o složitější variantu řešení. Nic méně benefity prostorového řešení převažují. Dostupnost vstupních dat v podrobném rozlišení se zlepšuje, stejně tak jako se zvyšuje výpočetní kapacita výpočetní techniky. Vývoj modelu je podporován z veřejných prostředků a podílejí se na něm studenti a zaměstnanci Katedry hydromeliorací a krajinného inženýrství Fakulty stavební ČVUT v Praze Pro snazší orientaci je manuál je rozdělen na dvě základní části. V první části jsou uvedeny výpočtové vztahy a popis jednotlivých zvolených procesů. V druhá část je pak věnována vstupním datům a výstupům. Případné aktualizace modelu, vzorová data, ukázky využití a další informace jsou pak průběžně poskytovány na stránkách modelu (storm.fsv.cvut.cz/cinnost-katedry/volne-stazitelne-vysledky/smoderp/).

1 Principy řešení a tok programu

Tato část uživatelského manuálu popisuje jednotlivé výpočetní vztahy, které jsou v modelu využity. Dále je zde pro lepší pochopení uveden hlavní tok programu a v případě, že to lépe popisuje zvolené řešení jsou zde uvedeny i popis příslušné části zdrojového kódu.

1.1 Použité vztahy a jejich odvození

Základní odvození vztahů povrchových procesů v modelu SMODERP vychází z rovnice kontinuity a rovnice pohybové na základě kinematického principu s využitím experimentálních měření. Jak již bylo zmíněno v úvodu, jedná se o distribuovaný epizodní hydrologicko-erozní model. Výpočet je řešen na pravidelné rastrové síti elementů (@@@jj neříká se tomu u rastru buňka?). Podrobnost řešení je dána rozlišením vstupního rastru. V celém řešeném prostoru je po jednotlivých elementech v každém časovém kroku provedena bilance zásoby a následně vypočteno odtoklé množství za daný časový krok. Směr odtoků z elementu je stanoven pomocí odtokových algoritmů. Obecně se jedná o tři základní složky:

- infiltrace do půdy Inf
- efektivní srážka ES
- přitéklé a odtoklé množství I_{tot} a O_{tot}

Proudění vody a množství odtoku na povrchu je pak podle řešeno třemi odlišnými typy odtoku. Mimo hydrografickou síť je se jedná o **povrchový odtok**, který je buď jako **plošný povrchový odtok** a nebo **soustředěný odtok v rýhách**. Ve vodních tocích a dočasně hydrografické síti se pak jedná o soustředěný odtok. V ploše povodí jsou směry odtoků resp. přítoků dány funkcí směru odtoku (@@@jj odvozeny na základě odtokových algoritmů). V místě vodních toků je pak veškerý tok směřován dále vodním tokem.

1.1.1 Bilanční rovnice

Základním vztahem řešení je bilance celkového zásoby v elementu.

$$\frac{dS}{dt} = I_{tot} - O_{tot}, \quad (1)$$

kde $\frac{dS}{dt}$ je změna zásoby [m^3/s],
 I_{tot} je celkový přítok za čas [m^3/s],
 O_{tot} je odtokové množství za čas [m^3/s].

Podle složek povrchového odtoku lze I_{tot} a O_{tot} rovnici 1 rozepsat takto podle složek povrchového odtoku použitých v modelu SMODERP

$$I_{tot} = ES + O^{in},$$

$$O_{tot} = Inf + O^{out},$$

kde O^{in} je objem přítoku ze sousední buňky za čas $[m^3/s]$,
 O^{out} je objem odtoku z buňky za čas $[m^3/s]$,
 ES je efektivní srážka $[m^3/s]$,
 Inf je infiltrované množství $[m^3/s]$.

Bilanční rovnici pro každou buňku i v čase t lze rozepsat jako:

$$\frac{dS}{dt} = ES_{i,t-1} + \sum_j^m O^{in}_{j,t-1} - Inf_{i,t-1} - O^{out}_{i,t-1}, \quad (2)$$

kde m jsou buňky, odkud vtéká voda do buňky i .

Toto m se liší podle použitého odtokového algoritmu jednosměrného $D8$ nebo více-směrného mfd (*multi-flow direction algorithm*). Model SMODERP2D řeší časový krok explicitně, veličiny na pravé straně rovnice jsou při řešení času t známe.

Při samotném řešení se v modelu SMODERP operuje s veličinami ve výškových jednotkách. Pokud celou rovnici 2 podělíme velikostí buňky P a vyjádříme časovou derivaci jako diferenci ($\frac{dh^{sur}_{i,t}}{dt} \approx \frac{h^{sur}_{i,t} - h^{sur}_{i,t-1}}{\Delta t}$), vypadá rovnice 2 následovně:

$$h^{sur}_{i,t} = h^{sur}_{i,t-1} + \Delta t \left(es_{i,t-1} + \sum_j^m o^{in}_{j,t-1} - inf_{i,t-1} - o^{out}_{i,t-1} \right), \quad (3)$$

kde h^{sur} je výška hladiny na povrchu $[m]$,
 es je intenzita srážky $[m/s]$,
 inf je intenzita infiltrace $[m/s]$,
 o^{in} je výška vtoku za čas $[m/s]$,
 o^{out} je výška odtoku z buňky za čas $[m/s]$.

V následujícím textu jsou popsány jednotlivé členy za pravé straně rovnice 3.

1.1.1.1 Efektivní srážka es

Srážka je příčinou celého erozního procesu. Vzhledem k tomu, že se jedná o epizodní model je srážka zadávána v podobě konkrétní nebo návrhové srážky, která začíná s prvním časovým krokem výpočtu. Model počítá s vlivem intercepce, tedy že určitá část srážky bude zachycena rostlinami díky potenciální intercepce I_{POT} . Míra zachycení v každém výpočtovém čase je definována pomocí poměrné plochy listové I_{LAI} například ?.

Označme množství srážky který dopadá na povrch půdy i plodiny během Δt potenciální srážkou PS . Část PS , která zůstane v časovém kroku na rostlinách se dá vyjádřit jako násobek srážky PS a I_{LAI} ,

$$PS I_{LAI}$$

Z tohoto vztahu vyplývá, že množství které propadne povrchem listů je

$$PS(1 - I_{LAI}).$$

V modelu je rovněž zahrnuta intercepční kapacita I_{POT} , která se plní na začátku běhu modelu. Výsledná intenzita efektivní srážky v čase t je pak určena jako

$$es_t = MAX(0; \sum_{\bar{t}=t_{init}}^t (PS_{\bar{t}}(1 - I_{LAI})) - I_{POT})/\Delta t,$$

kde PS je potenciální srážka $[m]$,
 I_{LAI} je poměrná plocha listová,
 I_{POT} je potencionální intercepce a
 $\sum_{\bar{t}=t_{init}}^t$ vyjadřuje množství srážky, které propadlo
povrchem listů plodiny od počátečního času t_{init} do času t .

1.1.1.2 Intenzita infiltrace inf

V modelu je použita infiltrace podle Philipa (Philip, 1957) v následujícím tvaru (pro příslušnou buňku i):

$$inf = \frac{1}{2}St^{-1/2} + K_i. \quad (4)$$

kde inf je intenzita infiltrace $[m/s]$,
 S_i je sorptivita půdy v buňce i $[m\sqrt{s}]$ a
 K_i je nasycená hydraulická vodivost v buňce i $[m/s]$.

Philipova rovnice byla zvolena především z důvodu relativně malého počtu nutných vstupních parametrů. tato zjednodušená rovnice má dva hlavní členy nasycenou hydraulickou vodivost K a sorbtivitu S . Autoři modelu si byli vědomi omezení použití Philipovy rovnice vyplývající z podmínek, za kterých byla odvozena. Možné odchylky způsobené volbou této rovnice odpovídají odchylkám v heterogenitě půdy a kvalitě ostatních vstupů, na jejichž základě model pracuje. Čas t ve vztahu 4 je čas od začátku srážky, který by měl být v epizodním modelu totožný s počátečním časem výpočtu. Tato nezbytná podmínka by měla být brána v potaz při přípravě vstupních dat.

1.1.1.3 Povrchový odtok o^{in}, o^{out}

Povrchový odtok je v modelu rozdělen do dvou složek a to **plošný povrchový odtok** a **soustředěný odtok v rýhách**. Z hlediska výše uvedené rovnice 3 se odtok, resp. přítok skládá z těchto dvou složek. Vznik soustředěného odtoku je podmíněn překročením limitní rychlosti, resp. limitního tečného napětí (viz. kapitola 1.1.3).

1.1.2 Plošný povrchový odtok

Rovnice plošného odtoku vychází z kinematického přístupu k řešení pohybové rovnice,

$$q_{sur} = ah^{sur}b,$$

kde q_{sur} je specifický plošný průtok [m^2/s],
 a je parametr MKWA ($a = XI^Y$) a
 b je parametr MKWA.

Parametry a a b respektive X a Y jsou odvozeny na základě měření, viz kapitola ??.
Z vyhodnocení vyplývá, že parametr b je závislý pouze na půdním druhu. Parametr a je závislý nejen na půdním druhu, ale také na sklonu svahu. Odtok resp. přítelká výška je pak dopočítána jako

$$o^{out}(resp. o^{in}) = \frac{\Delta x}{P} q_{sur}$$

kde Δx je prostorový krok [m] a
 P je plocha buňky [m^3].

ověřit sklon v%

1.1.2.1 Odvozené veličiny

Z vypočteného průtoku, velikosti řešeného elementu a délky časového lze dopočítat objem odtoku:

$$V_{out} = \Delta t q_{sur},$$

kde V_{out} je objem objem odtokového [m^3].

Pro posouzení erozní ohroženosti a pro výpočet vzniku rýh je v každém elementu vypočítávána rychlost a tečné napětí. Za předpokladu, že se jedná a proudění vody o malé hloubce, lze rychlost proudění odvodit ze specifického průtoku a výšky hladiny:

$$v_{sur} = \frac{q_{sur}}{h_{sur}}, \quad (5)$$

kde v_{sur} je rychlost proudění - plošný odtok [m/s].

Tečné napětí dále využívané v modelu pak uvažuje výpočet tak, jak jej uvádí například (Schwab, 1993)

$$\tau = \rho g h^{sur} IK, \quad (6)$$

kde τ je tečné napětí [Pa],
 ρ je tíhové zrychlení @@@jj není to hustota? zrychlení má jiné jednotky [ms^{-1}],
 g je gravitační zrychlení [m/s^2],
 I je sklon [@@@jj procenta nebo stupně] a
 K je součinitel šířky (pro plošný odtok $K = 1$).

Vypočítaná rychlost a tečné napětí jsou hlavními kritérii pro vznik soustředěného odtoku v rýhách. Vzniku rýh je také považován za limitní z hlediska erozní ohroženosti. Umístění prvků protierozní ochrany by mělo být vedeno tak aby nedocházelo ke vzniku rýh. Limitní hodnoty krajních nevymílajících rychlostí a tečných napětí pro jednotlivé půdní druhy v závislosti na druhu vegetace jsou převzaty z předchozích verzí modelu (Dýrová E., 1984) a jsou uvedeny v tabulce ?? . V literatuře se setkáme i s odlišnými hodnotami.

Například M. A. Velikanov stanovil krajní nevymílající rychlost pro půdy 0,24 m/s (Cabík, 1963), což je hodnota nižší, než kterou stanovila E. Dýrová.

1.1.3 Soustředěný odtok v rýhách

Výpočet soustředěného odtoku v rýhách implementovaný do modelu SMODERP vychází z několika předpokladů:

1. Zavedení stejných zjednodušujících předpokladů výpočtu proudění obdobně jako v případě výpočtu plošného povrchového odtoku, přesto že se nejedná o výpočet proudění o zanedbatelně malé hloubce. Předpokladem je, že se v jednotlivých elementech v relativně malých časových krocích jedná o rovnoměrné ustálené proudění. Při rovnoměrném proudění se předpokládá sklon dna I rovný sklonu hladiny vody v rýze a shodná drsnost v celé délce elementu. Průtok v rýze je tedy vyjádřen použitím Chézyho rovnice v Mannigově tvaru:

$$q_{rill} = v_{rill}A = A \frac{1}{n} R_{rill}^{2/3} I^{1/2}, \quad (7)$$

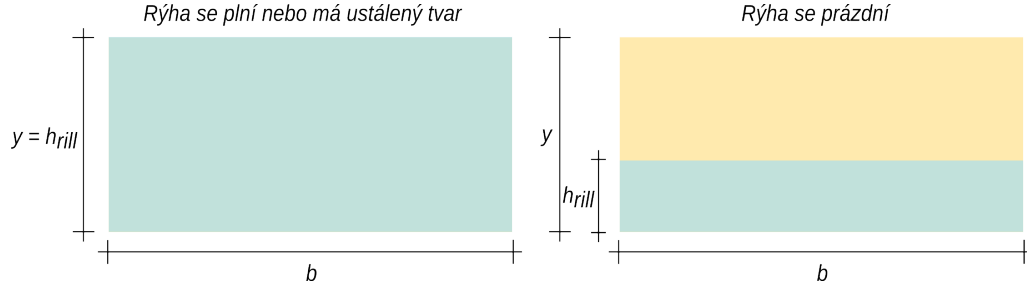
kde q_{rill} je průtok v rýhách [m^3/s],
 v_{rill} je rychlost proudění - rýhový odtok [m/s],
 A je průtočná plocha [m^2],
 n je mannigův součinitel drsnosti a
 R_{rill} je hydraulický poloměr v rýze [m].

2. Soustředěný odtok vzniká v elementech, kde dojde k překročení kritické hladiny h^{crit} (viz. 1.1.2), která je spočtena pro každý element na základě hodnot kritického tečného napětí 6 nebo rychlostí 5.
3. Objem vzniklé rýhy odpovídá nadkritickému objemu vody V_{rill} , který vychází ze vztahu:

$$V_{rill} = V_{tot} - V_{crit} = MAX(0; h^{sur} - h^{crit})P$$

kde V_{rill} je objem vody v rýze v daném elementu [m^3],
 V_{tot} je celkový objem vody v elementu [m^3],
 V_{crit} je objem vody do kritické hladiny [m^3] a
 h^{crit} je kritická hloubka [m].

4. Další z důležitých zjednodušení je tvar příčného profilu rýhy, který je v modelu reprezentován obdélníkem, s pevným poměrem stran $rill_{ratio}$ =výška/šířka rýhy. Velikost rýhy se zvětšuje pokud je nadkritické množství V_{rill} větší než objem samotné rýhy, tak aby byl splněn předpoklad v předchozím bodě. Pak se výška rýhy rovná výšce vodní hladiny v rýze (vlevo na obrázku 1). Pokud začne být nadkritické množství V_{rill} menší než je objem rýhy a dochází k prázdnění, velikost rýhy zůstává konstantní (vpravo na obrázku 1) a dochází pouze k poklesu hladiny. Hydraulický poloměr rýhy, která se zvětšuje nebo je konstantní, lze určit podle následujícího vztahu:



Obrázek 1: Tvar rýny a výška vodní hladiny při plnění rýny či ustálení proudění (napravo), tvar rýny při jejím prázdnění (nalevo)

$$R_{rill} = \frac{A}{O} = \frac{h^{rill} b_{rill}}{b_{rill} + 2h^{rill}} = \frac{b_{rill}^2 rill_{ratio}}{b_{rill}(rill_{ratio} + 2)}$$

kde b_{rill} je šířka rýhy [m],
 O je omočený obvod [m] a
 $rill_{ratio}$ je parametr tvaru rýhy [-].

Hydraulický poloměr rýhy, kde hladina oproti výšce rýhy klesá, se určuje pouze jako

$$R_{rill} = \frac{A}{O} = \frac{h^{rill} b_{rill}}{b_{rill} + 2h^{rill}}.$$

$rill_{ratio}$ tedy určuje tvar rýhy pouze při jejím zvětšování.

1.1.3.1 Celková bilance

Pokud dojde k vzniku rýh, rovnici celkové bilance 3 je možné rozepsat členy vyjadřující přítok a odtok odděleně pro **plošný povrchový** a **soustředěný** odtok v Rovnici 3 vypadá následovně

$$h_{i,t}^{sur} = h_{i,t-1}^{sur} + \Delta t \left(es_{i,t-1} + \sum_j^m o_{j,t-1}^{in} - inf_{i,t-1} - o_{i,t-1}^{out} + \sum_k^n o_{rillk,t-1}^{in} - o_{rilli,t-1}^{out} \right), \quad (8)$$

kde o_{rill}^{in} je výška vtoku v rýze za čas [m/s] a
 o_{rill}^{out} je výška odtoku v rýze za čas [m/s].

n jsou buňky, odkud vtéká voda z rýh do buňky i .

n může být prázdná množina pokud není překročena kritická výška nebo no může rovnat m z rovnice 3 pokud je použit odtokový algoritmus $D8$ a na všech sousedních buňkách buňky i je překročena kritická výška hladiny.

1.1.3.2 Rýhový odtok o_{rill}^{in} , o_{rill}^{out}

Výška odtoku (resp. vtoku) z rýhy do dané výpočetní buňky je vypočtena za základě Chézyho rovnice 7 takto:

$$o_{rill}^{in} (resp. o_{rill}^{out}) = \frac{q_{rill}}{b_{rill} l_{rill}}$$

kde l_{rill} je délka rýhy [m].

1.1.3.3 Poznámka nebo to dát do diskuse k článku

- Výsledný tvar blíží Maningově rovnici

$$Q = \frac{A}{1} n R_h^{2/3} S^{1/2} \quad (9)$$

- Přesněji pro tvar této rovnice pro plošný odtok, kdy se předpokládá proudění vody o malé hloubce a tvar koryta je nahrazen jeho šířkou. Rovnice má pak tvar:

$$Q = \frac{1}{n} h^{2/3} S^{1/2} \quad (10)$$

- Že může být jiná rce infiltrace.
- tvar rýhy - výzkum funkce?
- jen jedna přímá rýha

1.1.4 Odtok hydrografickou sítí

**tohle není vůbec napsané
neco jsem dopsal jj**

SMODERP2D je zamýšlen také jako nástroj pro navrhování opatření v ploše povodí. Cílem je simulovat a navrhovat odtoky i v dočasné hydrografické síti, která je tvořena přirozeným nebo častěji umělým přerušením přirozené odtokové dráhy. Nejčastěji se jedná o příkopy a průlehy které mají odváděcí a často erozní funkci. Všechny prvky (sít vodních toků, příkopy, průlehy, atp.) jsou zadávány v rámci jednoho shapefile. Každý jednotlivý úsek je zadán jako konkrétní linie (feature). Výpočetně model pracuje v rastrové síti, ale v případě, že se na dané buňce rastru vyskytuje úsek hydrografické sítě, je voda dále odváděna tímto úsekem ve směru jeho sklonu bez ohledu na směr plošného či soustředěného odtoku.

Proudění v těchto otevřených korytech je řešeno Mannigovou rovnicí ve tvaru:

překotrovat rci

$$q_{stream} = A \frac{1}{n} R_{stream}^{2/3} I^{1/2}, \quad (11)$$

kde q_{stream} je průtok v otevřeném korytě [m^3/s],
 v_{stream} je rychlost proudění v úseku hydrografické sítě [m/s],
 A je průtočná plocha [m^2],
 n je mannigův součinitel drsnosti a
 R_{stream} je hydraulický poloměr v otevřeném korytě [m].

Pro vlastní výpočet je třeba zadat typ a příčný profil daného prvku. Délka úseku a sklonu jsou převzaty z liniové vrstvy a z digitálního modelu terénu. Protože je model určen pro malá povodí jsou v modelu předpokládány pouze základní tvary příčných profilů (trojúhelník, obdélník, lichoběžník, parabola). Zadávání tvaru příčného profilu není součástí atributové tabulky shapefile, ale pro ulehčení jsou parametry zadávány v samostatné tabulce. V případě, že jsou některé charakteristiky shodné, je tak možné jim přiřadit shodné atributy z tabulky. V rámci zjednodušení výpočtu jsou zadávány profily parametricky. Zjednodušený výpočetní model neuvažuje rozlivy z koryta zpět do buněk odtoku. Jednotlivé prvky narůstají podle zvolených parametrů, tak aby veškerá voda zůstala v korytě. Přehled parametrů je uveden v tabulce 1

Tabulka 1: Příklad tabulky s parametry jednotlivých úseků hydrografické sítě

| cislo | smoderp | tvar | b | m | drsnost | Q365 | pozn |
|-------|--------------|------|-----|-----|---------|------|---------|
| 0 | 0 | 1 | 0.3 | 1.0 | 0.03 | 0.0 | default |
| 1 | obdelnik1 | 0 | 0.2 | 0.0 | 0.035 | 0.0 | |
| 2 | lichobeznik1 | 1 | 0.2 | 2.0 | 0.035 | 0.0 | |
| 3 | trojuhelnik1 | 2 | 0 | 2.0 | 0.03 | 0.0 | |
| 4 | parabola1 | 3 | 0.7 | 0.0 | 0.03 | 0.0 | |

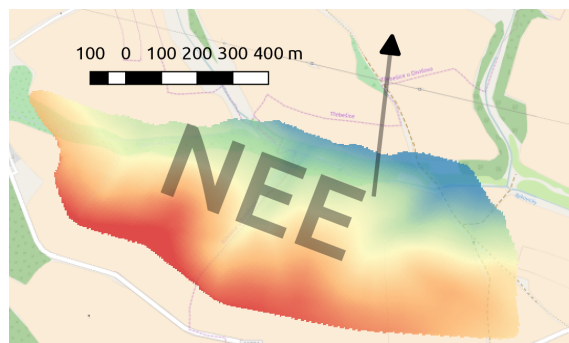
kde b je šířka dna příčného profilu hydrografické sítě [m],
 m je poměr sklonu svahů (pro obdélník je roven nule),
 n je mannigův součinitel drsnosti,
 $Q365$ je základní odtok. V případě dočasných prvků jako jsou příkopy je tato hodnota ro
 R_{stream} je hydraulický poloměr v otevřeném korytě [m].

Tímto způsobem jsou zadávány **sem dát obrázek těch profilů**

doplnit text jak probíhá vlastní výpočet - tzn jak na sebe navazují jednotlivé úseky . a dát semka asi i nějaké obrázky, jak to funguje. Je to v nějaké DP tuším (to najdu PK)

1.2 SMODERP 2D - postup výpočtu

Model SMODERP je napsán v programovacím jazyce Python. Příprava dat a samotný výpočet v časové smyčce jsou od sebe oddělny. Příprava dat využívá v současné době nástroje z knihoven ArcGIS, což byl jeden z primárních důvodů volby programovacího jazyka Python, který je pro prostředí ArcGIS nativním programovacím jazykem. Proces samotného výpočtu již využívá pouze standardní knihovny Python, jako je knihovna `numpy`, nebo `math`, atp. Pro přehlednost je text rozdělen do třech částí, vstupní data 1.2.1 a tok programu 1.2.2.



Obrázek 2: digitálního modelu terénu povodí Býkovice

1.2.1 Vstupy do modelu

Nutno dodělat

- upravit podle aktuálního stavu
- upravit a zjednotit tuto kapitolu
- propojit s tabulkama co jsou jinde v textu
- vložit sem tabulky parametrů výpočtu pokud nejsou jinde

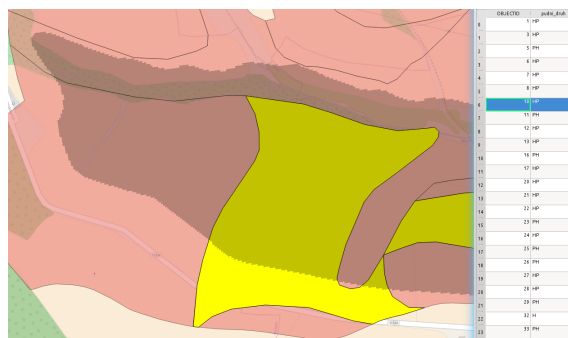
Vstupní data modelu jsou ve třech formátech: rastrová, vektorová a textová. Do modelu vstupují informace o topografii řešeného území, informace o typech půd a vegetaci, informace o srážce atd. Jako základní vektorová data je zvolen formát shapefile. Tento vektorový formát byl vytvořen firmou ESRI, ale zpracovatelný xxx. Prameny modelu jsou uloženy v atributové tabulce pod specifickým názvem pole. V následujícím text jsou popsány náležitosti vstupních dat. Přehled vstupů do modelu je ukázám v tabulce 2

1.2.1.1 Digitální model terénu

Rastr digitálního modelu terénu nebo také DMT, či anglicky DTM (Digital Terrain Model) je souvislý povrch území obvykle znázorňující morfologii určité části Země. DMT rastr je složen z jednotlivých buněk. Nejčastější formou jsou buňky čtvercové, ale mohou mít i jiný tvar. Velikost buněk se liší v závislosti na velikosti zobrazovaného území. Pro účely modelu SMODERP 2D by minimální velikost buněk měla být 3 metry a výše. Optimum je však 5 metrů a více. Důležitá je i celková rozloha rastru, tedy počet buněk. Model byl testován na rastrech o velikosti od několika málo tisíc buněk. DMT jednoho z testovacích, povodí Nučice, obsahuje přes 125 tisíc buněk. Příklad DMT je ukázán na obrázku 2.

Tabulka 2: Tabulka s přehledem vstupních dat modelu

| Název | Typ dat | Povinný / volitelný | Poznámka |
|------------------------------------|-------------------|---------------------|--|
| digitální model terénu | raster | Povinný | Touto vrstvou se řídí i prostorová diskretizace |
| prostorové rozložení půd | vektor - polygony | Povinný | Polygon mají v atributové tabulce identifikátor typu půdy |
| prostorové rozložení typu vegetace | vektor- polygony | Povinný | polygon mají v atributové tabulce identifikátor typu vegetace |
| srážková data | .txt soubor | Povinný | kumulativne zadaná srážka |
| maximální časový krok | reálné číslo | Povinný | podle délky a intenzity srážky; doporučuje se 30 - 60 sekund |
| výstupní adresář | text | Povinný | adresář pro uložení výsledků (při začátku výpoštu se adresář vyčistí!) |
| bodové výstupy hydrogramů | vektor - body | Volitelný | Body, kde se vypíší výsledky. Pokud je ve stejné buňce jako bod úsek hydrografické sítě, vypíše ve-ličony v příslušné linii |
| typ výpočtu | text | Povinný | Uživatel má na výběr: pouze plošný odtok, plošný i rýhový odtok, plošný rýhový odtok i odtok hydrografickou sítí |
| volba výčesměrného odtoku | logická proměnná | Povinný | Výchozí je jednosměrný odtok. Uživatel může zvolit výčesměrný odtok. |
| parametry půdy a vegetace | tabulka | Povinný | Tabulka parametrů půdy a vegetace. Názvy sloupců mají definované označení. Hodnoty se spojí s vektorovými vrstvami. |
| hydrografická síť | vektor - linie | Volitelný | Prostorové rozložení hydrografické sítě. Atributová tabulka obsahu identifikátor jednotlivých linií hydrografické sítě. |
| parametry hydrografické sítě | tabulka | Volitelný | Tabulka parametrů jednotlivých částí hydrografické sítě. Názvy sloupců mají definované označení. Hodnoty se spojí s jednotlivými liniemi hydrografické sítě. |
| volba arcgis výstupů | logická proměnná | Povinný | Výchozí formát výstupních rasterů je proprietární formát ERSI. Uživatel může zvolit textový formát ASCII jako formát výstupních rasterů. |



Obrázek 3: Ukázka vektorové vrstvy, atributové tabulky a polem v atributové tabulce (pudni_druh) s identifikátorem půdního typu na vyznačeném území (HP).

1.2.1.2 Shapefile půd

V České republice se standardně používá na zemědělské půdě rozdělení půd podle zrnitosti dle Novákoví klasifikace . Půda je rozdělena podle obsahu tzv. jílových částic na půdy ? (@@@jj v bib/bib.bib zadna polozka s oznacenim kavka neni...):

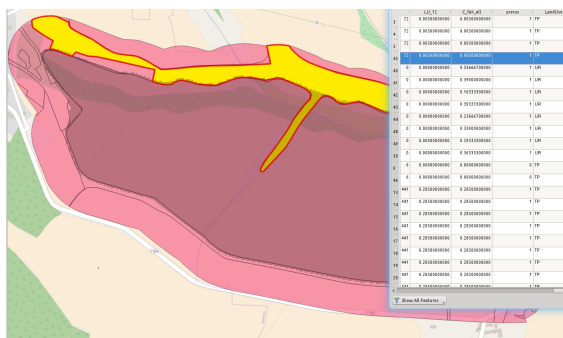
- písčité
- hlinitopísčité
- písčitohlinité
- hlinité
- jílovitohlinité
- jílovité
- jíl

Na lesních půdách je naopak využíván popis kategorií podle klasifikace USDA. Vstupní shapefile popisuje prostorové rozložení jednotlivých půdních typů na řešeném území. Pro určení charakteristik je nutné aby obsahoval atributové pole udávající identifikátor daného půdního typu. Identifikátor odkazuje na půdní charakteristiky, které jsou definované v dalších vstupech (popsáno níže). Shapefile popisující půdu je zobrazen na obrázku 3.

1.2.1.3 Shapefile využití území

Obdobně jako u půdních dat je vstupem vektorový shapefile popisující využití území. Mezi základní typy pro které byl model testován patří:

- atropogéní a zpevněné plochy
- holá půda bez vegetace
- les



Obrázek 4: Ukázka vektorové vrstvy, atributové tabulky a polem v atributové tabulce (LandUse) s identifikátorem typu vegetace na vyznačeném území (TP - travní porost).

- sad
- travní porosty
- zemědělské plodiny širokořádkové
- zemědělské plodiny úzkořádkové

Širokořádkové plodiny jsou například brambory, kukuřice, řepa, sója a slunečnice. Úzkořádkové plodiny jsou obiloviny nebo řepka. Shapefile popisující vegetaci je zobrazen na obrázku 4. Obdobně jako u půd v předchozí sekci je třeba atributovou tabulku tohoto shapefile doplnit o identifikátor daného typu vegetace. Tento identifikátor odkazuje na charakteristiky daného vegetačního povrchu definované v dalším vstupu (popsáno níže).

1.2.1.4 Tabulka parametrů půdy a vegetace

Tento vstup je tabulka, na kterou se odkazují identifikátory půdního typu a typu vegetačního pokryvu v atributových tabulkách polygonových vrstev s prostorovým rozložením půd a vegetace. Tato tabulka může být do modelu vložena jako textový soubor. Na obrázku 5 je ukázán příklad takové tabulky. V prvním sloupci jsou složeny identifikátory (id) typu půd a typu vegetace. Na prvním řádku je ukázka odpovídající id půdního typu z obrázku 3 HP a id typu využití území z obrázku 4 TP, které jsou v tabulce na obrázku 5 spojeny na HPTP. Tímto způsobem je program schopen propojit prostorové uspořádání půd a typu vegetace s příslušnými charakteristikami. Spojení identifikátorů z atributových tabulkách polygonových vrstev provádí program automaticky. Uživatel musí pouze zaručit aby se identifikátory v nastavené v atributových tabulkách polygonových vrstev shodovali s identifikátory v tabulce půdních charakteristik a charakteristik vegetace. Princip přípravy a propojení rozložení typů a vegetačního pokryvu s odpovídajícími parametry je naznačen na obrázku ??

Hlavičky druhého až posledního sloupce jsou povinné. Jejich význam je popsán v tabulce 3. Názvy v druhém až posledním sloupečku musí být zadány malými písmeny.

| soilveg | k | s | n | pi | ppl | alfa | b | x | y | tau | v |
|---------|-------------|-------------|-------|------|------|------|--------|-----------|------------|-------|-------|
| HPTP | 0.000016666 | 0.000193649 | 0.03 | 0.0 | 0.0 | 1 | 1.8415 | 9.049555 | 0.49375936 | 10.66 | 0.245 |
| PPSR | 0.000018666 | 0.000229797 | 0.035 | 0.16 | 0.13 | 1 | 1.8415 | 9.049555 | 0.49375936 | 10.66 | 0.245 |
| PPUR | 0.000021 | 0.000243998 | 0.04 | 0.3 | 0.2 | 1 | 1.8415 | 9.049555 | 0.49375936 | 10.66 | 0.245 |
| PPTT | 0.000023333 | 0.000271109 | 0.1 | 1 | 0.4 | 1 | 1.8415 | 9.049555 | 0.49375936 | 15 | 0.6 |
| HPUH | 0.000003666 | 0.000077459 | 0.03 | 0.0 | 0.0 | 1 | 1.748 | 8.8251715 | 0.4902104 | 10.66 | 0.245 |
| HPSR | 0.000004166 | 0.000015491 | 0.035 | 0.16 | 0.13 | 1 | 1.748 | 8.8251715 | 0.4902104 | 10.66 | 0.245 |
| HPUR | 0.000004833 | 0.000016783 | 0.04 | 0.3 | 0.2 | 1 | 1.748 | 8.8251715 | 0.4902104 | 10.66 | 0.245 |
| HPTT | 0.000005 | 0.00002582 | 0.1 | 1 | 0.4 | 1 | 1.748 | 8.8251715 | 0.4902104 | 18.5 | 0.7 |

Obrázek 5: Ukázka tabulky s charakteristikami půd a vegetace. Význam veličin v jednotlivých sloupcích je popsán v tabulce 3.

Tabulka 3: Přehled experimentů použitých pro kalibraci odtokových parametrů

| Hlavička v tabulce | Význam |
|-----------------------|---|
| k | nasycená hydraulická vodivost [ms^{-1}] |
| s | sorptivita půdy [$m\sqrt{s}$] |
| n | mannigův součinitel drsnosti |
| pi | potencionální intercepce |
| ppl | poměrná plocha listová |
| alpha | ... |
| b | parametr MKWA |
| x | parametr MKWA |
| y | parametr MKWA |
| tau | tečné napětí [Pa] |
| v | ... |

Vektorová vrstva
s polygony typu půdy



Atributová tabulka

| fid | ... | puda |
|-----|-----|------|
| 1 | | HP |
| 2 | | PP |
| ... | | ... |

Vektorová vrstva
s polygony typu
vegetačního pokryvu

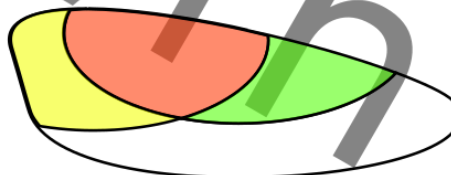


Atributová tabulka

| fid | ... | LU |
|-----|-----|-----|
| 1 | | TT |
| 2 | | UH |
| ... | | ... |

Intersekt vektorových vrstev a spojení identifikátoru půdy
a vegetačního pokryvu

| fid | ... | ID |
|-----|-----|------|
| 1 | | PPUH |
| ... | | ... |



Tabulka s definovanými parametry daného polygону
název sloupce ID je definován uživatelem

| ID | k | s | n | pi | ... |
|------|--------|--------|--------|------|-----|
| PPUH | 1.6e-5 | 2.7e-4 | 3.5e-2 | 3e-1 | |
| ... | | | | | |

Obrázek 6: Princip propojení atributových tabulek vektorových vrstev s tabulkou obsahující jednotlivé parametry

| # | cas [minuty] | uhrn [mm] |
|---|--------------|-----------|
| | 10 | 3 |
| | 60 | 43 |
| | 70 | 43 |

Obrázek 7: Ukázka srážkových dat. V intervalu 0 - 10 minut je úhrn 3 mm, v intervalu 10 - 60 minut je úhrn 40 mm a v intervalu 60 - 70 úhrn 0 mm

Meze jednotlivých parametrů jsou podrobněji popsány v kapitole XXX. Součástí manuálu jsou i vzorové tabulky.

1.2.1.5 Srážkový soubor

Dalším vstupem je textový soubor obsahující srážková data. Srážky se zadávají jako textový soubor se dvěma sloupci. V levém je časový interval v minutách v pravém **kumulativní úhrn** za daný časový interval v **milimetrech**. Například hodnoty na obrázku 7 ukazují, že za prvních 10 minut běhu modelu naprší na každou buňku rastru 3 mm, v období 10 - 60 minut 40 mm a od 60. minuty je srážka 0 mm.

1.2.1.6 Časový krok modelu (s) a celková doba simulace(min

Časový krok modelu označený jako Δt je hodnota v minutách, která udává velikost počátečního časového kroku. tento zadaný kro je maximální hodnout. během výpočtu je časový krok dynamicky zkracován podle Courantovy podmínky. Velikost časového kroku tedy závisí na rychlosti děje a na velikosti prostorového kroku (velikosti buňky DMT).

Délka běhu modelu je hodnota v minutách určující čas, do kterého se model po jednotlivých časových krocích dostane a skončí. Doporučená volba délky běhu modelu by měla být delší než zadávaná srážka.

1.2.1.7 shapefile bodů pro generování hydrogramů

Jedná se o bodovou vrstvu. V těchto bodech se budou uživatelé ukládat časové řady počítaných veličin. Tento volitelný vstupní parametr je podrobněji popsán ve výstupech 1.2.3.1.

1.2.1.8 Výstupní adresář

Výstupní adresář je složka, do které se uloží veškeré výsledné rastry a výstupní textové soubory. Na začátku běhu programu se obsah tohoto adresáře celý vymaže, proto se

doporučuje vždy provést kontrolu. V žádném případě nenastavujete jako výstupní adresář pracovní plochu, či jiný adresář, kde byste mohli mít uložena důležitá data!

1.2.1.9 Rýhový odtok

Tento volitelný parametr po zaškrtnutí umožní výpočet soustředěného odtoku. Soustředěný odtok je popsán v sekci 1.1.3.

1.2.1.10 Vícesměrný odtok

Parametr volby vícesměrného odtoku je volitelný. Více o tomto typu odtoku je v části ??

1.2.1.11 Hydrografická síť

Hydrografickou sítí jsou myšleny nejen vodní toky, ale do modelu je možné zadávat i prvky dočasné hydrografické sítě jako jsou příkopy, průlehy, cesty s příkopy atp. Výpočet v modelu probíhá po zvolených úsecích pomocí Manningovi rovnice pro výpočet průtoku. Prostorové umístění jednotlivých prvků je formou shapefile (**Vrstva toků - Stream feature**). Jednotlivé vektory reprezentují úsek se stejnými charakteristikami. Tvar úseku, drsnost, základní průtok jsou pak zadávány pomocí externí tabulky kde jsou uvedeny charakteristiky pro jednotlivé typy úseků (**Tabulka vodních toků - Stream table**). Pro propojení prostorové informace s charakteristikami úseků je třeba mít v atributové tabulce shodný kód jako ve vrstvě vodních toků (**Kód vodních toků - Stream table code**).

1.2.2 Tok programu

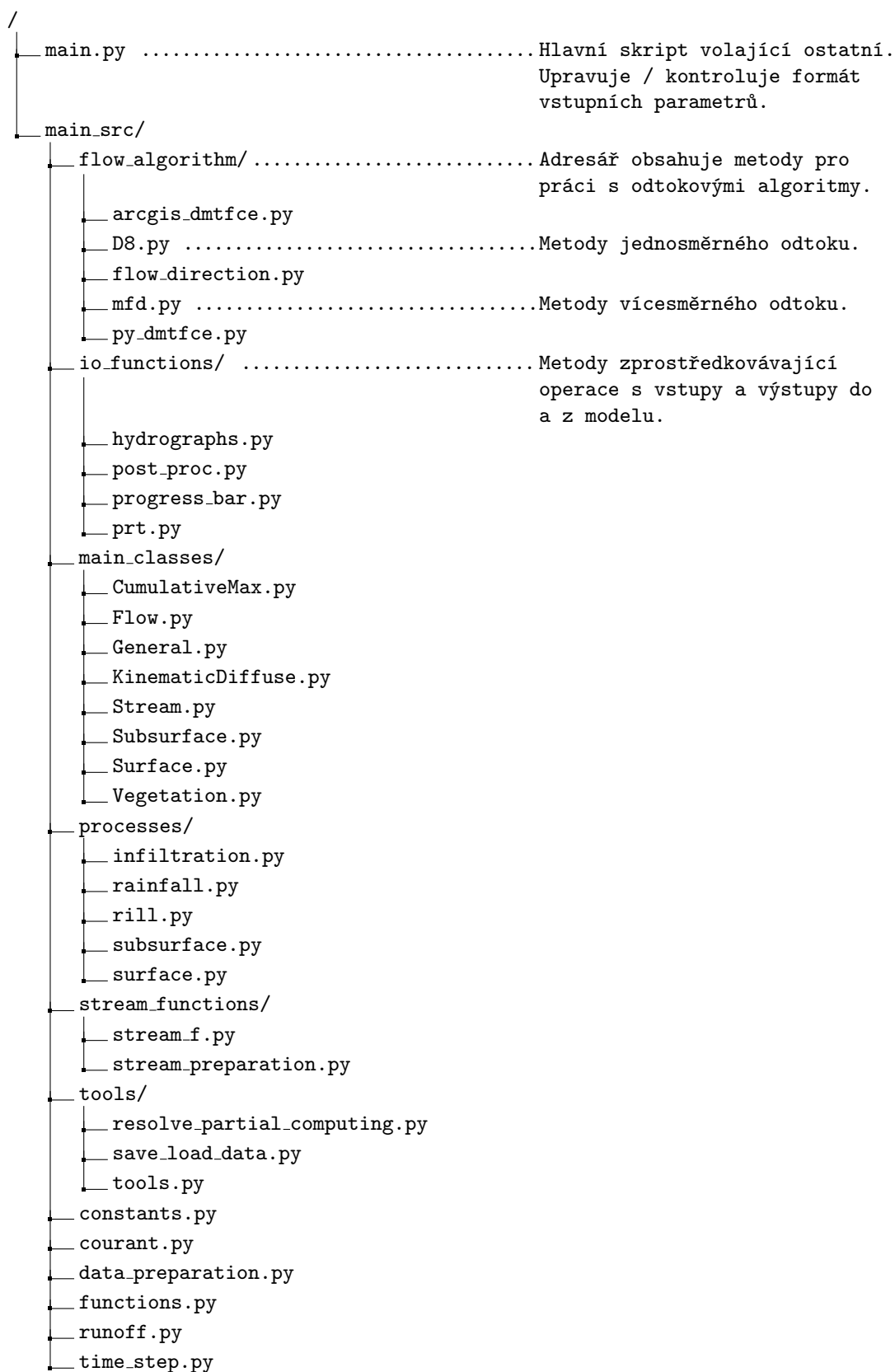
Samitný program je rozdělen do několika podadresářů a souborů. Adresářová struktura s popisem nejdůležitějších adresářů a souborů je ukázána na obrázku 8. Klíčové soubory jsou `data_preparation.py`, kde je proveden *preprocessing* vstupních dat a jejich převedení do datových struktur modelu. Dalším důležitým souborem je soubor `runoff.py` a `time_step.py` kde se řeší postup jednotlivými časovými kroky výpočtu. Soubory v adresáři `main_classes/` obsahují definici datových struktur jednotlivých řešených dějů a skládají dohromady metody k řešení jednotlivých dějů modelu. Tuto metody jsou pak definované v adresáři `processes/`.

Program SMODERP je napsaný v jazyce Python. Python je často používaný GIS softwar jako skriptovací jazyk a jsou pro ně k dispozici knihovny pro efektivní práci s geodaty¹. Programy či skripty napsané pomocí Python jsou spustitelné v prostředí datových GIS softwarů. Současná verze modelu SMODERP používá Python 2.7.*, který je kompatibilní s ArcGIS 10.x.

¹knihovna `arcpy` pro ArcGIS či knihovna `grass.script` pro GRASS GIS

Na obrázku 11 je zjednodušený diagram toku programu. Program řeší v každém časovém kroku rovnici 3. Pokud je překročena kritická výška a půda se začne vymílat, začne se do celkového odtoku započítávat i rýhový odtok. Bilanční rovnice je rozšířena (rovnice 8). Pokud je řešená buňka tok, načítá se celkový přítok $\sum_j^m o_{j,t-1}^{in}$ (případně $\sum_k^n o_{rillk,t-1}^{in}$) v rovnici 3 (8) do daného úseku toku, kde se odtok řeší pomocí Chezyho rovnice.

Pokud v daném časovém kroku překročí rychlost v jakékoli buňce Courantovo kritérium dojde ke zmenšení časového kroku a výpočet se v daném kroku opakuje. Pokud je Courantovo kritérium nízké, je možné časový krok zvýšit. To odpovídá kontrole a aktualizaci časového kroku v diagramu na obrázku 11. Po dosažení konečného času dojde k uložení výsledných hodnot a ukončení programu.



Obrázek 8: soubory a adresa modelu SMODERP

1.2.2.1 Programovací jazyk Python

Python je objektově orientovaný programovací jazyk, který se může využít v mnoha oblastech vývoje softwaru. Nabízí významnou podporu k integraci s ostatními jazyky a nástroji a přichází s mnoha standardními knihovnami. Jeho použití je velice široké od programů na zpracování multimedií až po zpracování textů. Python není závislý na platformě, na které běží. Zajímavým rozšířením jazyka Python je NumPy. Je to balíček užívaný pro vědecké výpočty. Umožňuje podporu velkých, multi-dimenzionálních polí a matic, spolu s velkou knihovnou matematických funkcí pro práci s těmito polí. Pomocí tohoto balíčku bylo v programu operováno s naprostou většinou polí a matic. V současnosti (Prosinec 2013) je nejnovější verze jazyka 3.3.3. Poslední verze vývojové větve 2.x Pythonu vyšla v roce 2010 a byla to verze 2.7. Nyní všechna vylepšení jazyka už jsou dělána pro vývojovou větev 3.x. K tvorbě programu byla zvolena verze 2.6.5, která je kompatibilní s programem ArcGIS 10.0.

1.2.2.2 CFL podmínka - řešení nestability výpočtu

V předchozím verzích programu SMODERP nebyla ošetřena podmínka stability výpočtu, která vychází z explicitního řešení časové derivace. Při větších rychlostech toku či nevhodně zvolené délce časového kroku došlo k situaci, kdy z buňky oteklo více vody než v ní bylo. Situace byla nazvána přetečení. Program se ukončil a uložil se poslední úspěšný časový krok.

V současné verzi programu SMODERP 2D je tento problém vyřešen Courant-Friedrich-Lewy (*CFL*) podmínkou. Splnění této podmínky zajišťuje konvergenci explicitního řešení pokud je platí, že $CFL < 1.0$. Z obecné rovnice *CFL* podmínky byla odvozena a upravena podmínka pro účely modelu SMODERP 2D na následující tvar:

$$CFL = \frac{1}{0.5601} \frac{v \Delta t}{\Delta x} \quad (12)$$

kde CFL je Courant-Friedrich-Lewy podmínka,
 v je rychlost plošného či rýhového toku,
 Δt je časový krok [s] a
 Δx je prostorový krok [m].

Po dopočítání časového kroku je uložena nejvyšší hodnota *CFL* zjištěná z **plošného odtoku** pomocí vztahu 12. Poté se porovná s kritickou hodnotou a podle pravidel znázorněných v tabulce 4 se změní (nebo nezmění) délka časového kroku Δt . Pokud dojde ke změně Δt opakuje se výpočet v daném časovém. Do dalšího času se výpočet posune, až když je zaručena stabilita výpočtu.

Proudění v **rýhách** je zpravidla řádově rychlejší než plošný odtok. Pokud bychom v tomto případě uplatňovali stejný princip jako u plošného odtoku, časový krok by byl musel být velmi malý čímž by se prodlužoval strojový čas výpočtu. K odtoku v rýhách většinou nedochází na celém území, ale pouze v poměrně malém počtu buněk (v poměru k celé ploše výpočetní oblasti). Proto se při výpočtu rýhového odtoku přistoupilo k lokálnímu krácení

Tabulka 4: Kritéria změny časového kroku vycházející z plošného odtoku

| nové | $CFL < 0.75 \vee 1.0 < CFL$ | $0.75 \geq CFL \geq 1.0 \vee CFL = 0.0^*$ |
|------------|---|---|
| Δt | $= MIN(\frac{0.5601\Delta x}{v}; \Delta t_{max})$ | $= \text{původní } \Delta t$ |

Tabulka 5: Kritéria změny faktoru *ratio* při dělení časového kroku při výpočtu rýhového odtoku

| nové | $CFL_{rill} < 0.3$ | $0.5 < CFL_{rill}$ | $0.3 \geq CFL_{rill} \geq 0.5$ $\vee CFL_{rill} = 0.0$ |
|-------------------|------------------------------------|---|---|
| <i>ratio</i> | $= MAX(ratio - 1; 1)$ | $= MIN(ratio + 1; 10)$ pro <i>ratio</i> = 10 | $= \text{původní } ratio$ |
| Δt_{mult} | $= MIN((1/0.9)\Delta t_{mult}; 1)$ | $= 0.9\Delta t_{mult}$ | $= \text{původní } \Delta t_{mult}$ |
| Δt | | $= \Delta t\Delta t_{mult}$ | |

časového kroku pouze v buňkách, kde k rýhovému odtoku skutečně dojde. Časový krok v rýhách je dělen celočíselně faktorem označeným jako *ratio*. CFL číslo se proto ukládá zvlášť u plošného a zvlášť u rýhového odtoku. Ke změně časového kroku plošného odtoku dojde pokud *ratio* > 10. Časový krok plošného odtoku je pak násoben multiplikátorem Δt_{mult} , který se po každém překročení maximální CFL zmenší na 90 % své dosavadní hodnoty. Pokud je CFL příznivé multiplikátor Δt_{mult} se postupně zvětšuje vždy o 10 % na hodnoty 1. Pravidla pro změna faktoru *ratio* a multiplikátoru Δt_{mult} jsou shrnuty 5.

Obrázek 9 a 10 ukazují chování časového kroku v případě, že je řízen plošným obrázek 9 nebo rýhovým odtokem obrázek 10.

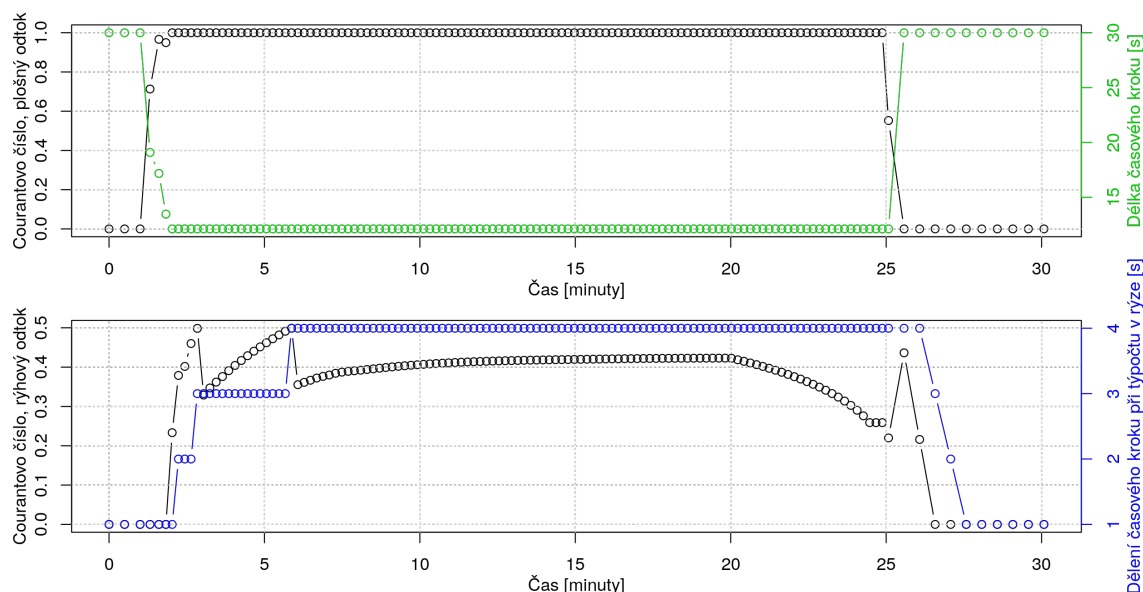
1.2.3 Výstupy z modelu

Zde dodelat

- popsat výstupy mimo temp
- popsat co jsou v temp
- popsat výstupy v určitých krocích

tenhle seznam doplnit popisem o co tam jde a v jakých je to jednotkách

- VRestEndRillL3.asc
- TotalBil.asc
- toky.asc
- SurRet.asc
- stream.shp
- ShearStress.asc

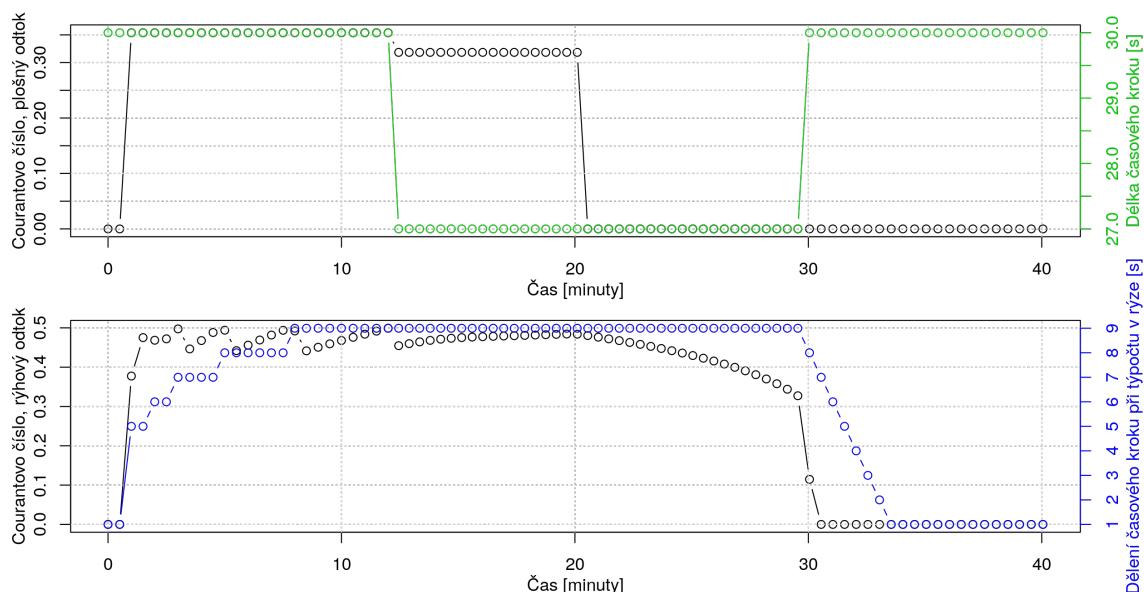


Obrázek 9: Časový krok řízen rychlostí plošného odtoku. CFL rychle stoupne k 1 a začne zkracovat časový krok (horní graf). Pár minut později CFL_{rill} stoupne nad 0.5, $ratio$ stoupne na 2 (dolní graf) tím začne lokálně dělit časový krok při výpočtu rýhového odtoku. $ratio$ na spodním grafu stoupne maximální na 4 a neovlivní tedy celkový časový krok (na horním grafu). Na obou grafech je vidět jak se po 25 minutě (kdy v modelu skončila srážková událost) délka časového kroku i $ratio$ vrátí na původní hodnoty.

- body hydrogamů (*.dat) - průběh veličin pro jednotlivé body zadané v kapitole XXXX
- MaxWaterRillL.asc
- MaxWateL.asc
- MaxVelovity.asc
- CumVRestL3.asc
- CumVOutRillL3.asc
- CumVOutL3.asc
- CumVInL3.asc
- AreaRill.asc

toto je origoš z DP

Ne vždy se vytvoří všechny tyto výstupní soubory. Záleží na zvolených vstupních parametrech. Pokud uživatel nezadá žádnou bodovou vrstvu, nevytvoří se poslední textový soubor. V případě, že uživatel nezvolí možnost soustředěného odtoku, nevytvoří se rastry a shapefile související s tímto typem odtoku. Rastr soustředění odtoku se nevytvoří při nezvolení vícesměrného odtoku. Ostatní soubory se vytvoří pokaždé.



Obrázek 10: Časový krok řízen rychlostí rýhového odtoku. CFL plošného odtoku nepřekročí během výpočtu hodnotu cca 0.35 (na horním grafu), proto nemá žádný vliv na velikost časového kroku. CFL_{rill} rychle vystoupí 9 krát nad kritickou hodnotu 0.5 (spodní graf, prvních 10 minut výpočtu). To způsobí nárůst $ratio$ na 9 což je maximální povolené dělení lokálního časového kroku při výpočtu rýhového odtoku. Při dalším překročení hodnot 0.3 (cca 12 minuta na dolním grafu) dojde ke zmenšení celkového časového kroku na 90 % původní hodnoty (horní graf). Na obou grafech je vidět jak se po 20 minutě (kdy v modelu skončila srážková událost) délka časového kroku i $ratio$ vrátí na původní hodnoty.

z diplomky

Výstupy se ukládají do adresáře nazvaného output. Cestu k němu si volí uživatel v rámci vstupních dat (viz kap. 2.3.1). Model prochází stále vývojem a dotýká se to i výstupních souborů. Princip ale zůstává stejný a jedná se spíše o úpravy zdrojového kódu zajišťující lepší přehlednost a práci s kódem pro budoucí úpravy. Např. práce s vícerozměrnými maticemi a převedení všech výpočtů do základních (SI) jednotek. Výsledkem modelu jsou soubory (.shp, .rst, .txt, .dbf), které reprezentují parametry (Zajíček J., 2014): hladina Výstupem jsou hodnoty maximální výšky hladiny pro každou buňku. Jedná se tedy o rastrovou vrstvu vytvořenou porovnáváním hodnot výšek hladiny v každém časovém kroku. Uložena je nejvyšší hodnota. Výška hladiny v jednotlivých krocích je získána pomocí bilance přítoků a odtoků do buňky. průtok Výstupem jsou hodnoty maximálního průtoku pro každou buňku. Obdobně jako u hladiny jsou porovnávány hodnoty v jednotlivých krocích a uložena maximální hodnota. Hodnoty průtoku v jednotlivých časových krocích jsou vypočteny pomocí metody kinematické vlny (teorie viz kap. 1.5.2). infiltrace Výstupem infiltrace jsou hodnoty v každé buňce, které jsou během doby běhu modelu postupně načítány až do vyčerpání infiltrační kapacity. zbytkový objem Zbytkovým objemem se rozumí objem, který v dané buňce v časovém kroku zůstal. V případě odtoku veškeré vody z rastru je rastr nulový. Matematicky je objem vyjádřen jako rozdíl celkového objemu v buňce (zbytkový objem z předchozího kroku a přítoky) a povrchového a soustředěného odtoku. odtok Výstup týkající se odtoku slouží pro konečnou bilanci (kon-

trolu) a testování. Jedná se o celkové množství, které z buňky oteklo za celou dobu běhu modelu. rychlost Rastr rychlostí je výstupem sloužící k určení erozní ohroženosti. Porovnávány jsou hodnoty skutečných rychlostí s limitními nevymílacími rychlostmi (viz tab. č. 3). napětí.

Obdobou je rastr tečného napětí. Slouží k určení míst potencionálně nebezpečných. Hodnoty limitních hodnot tečného napětí jsou uvedeny ve stejné tabulce jako rychlosti průtok v rýze (viz tab. č. 3).

Průtok v rýze je rastrová vrstva znázorňující maximální průtok v rýze při soustředěném odtoku. Výstup je vytvořen jen při volbě typu výpočtu s uvažováním rýhového odtoku. Rýha vznikne pouze v buňkách, kde výška hladiny překročí hladinu kritickou. rychlost v rýze Rastr obsahuje hodnoty maximální rychlosti v buňkách, kde je rýha vytvořena. Výpočet v rýhách probíhá odlišně oproti povrchovému odtoku. Jedná se o větší rychlosti, a proto na těchto buňkách probíhá výpočet za běžný časový krok 3x. V jiném případě by hrozilo, že výpočet nebude konvergovat. souhrn

Final evalution.txt je textový soubor, který obsahuje souhrn zadaných vstupů a čas běhu modelu a bilanci vody. hydrogram Point hydrographs.txt je textový soubor s hodnotami výšky hladiny, průtoky, napětí, rychlostí v bodech zadaných vstupní bodovou vrstvou. Soubor slouží k tvorbě hydrogramů v těchto bodech. Automaticky je k vrstvě přidán bod, ve kterém je hodnota flow acumulation nejvyšší. Výstupem v současnosti je i řada dalších vrstev, které slouží ale spíše k tvorbě a testování modelu a pro samotného uživatele nejsou potřebné.

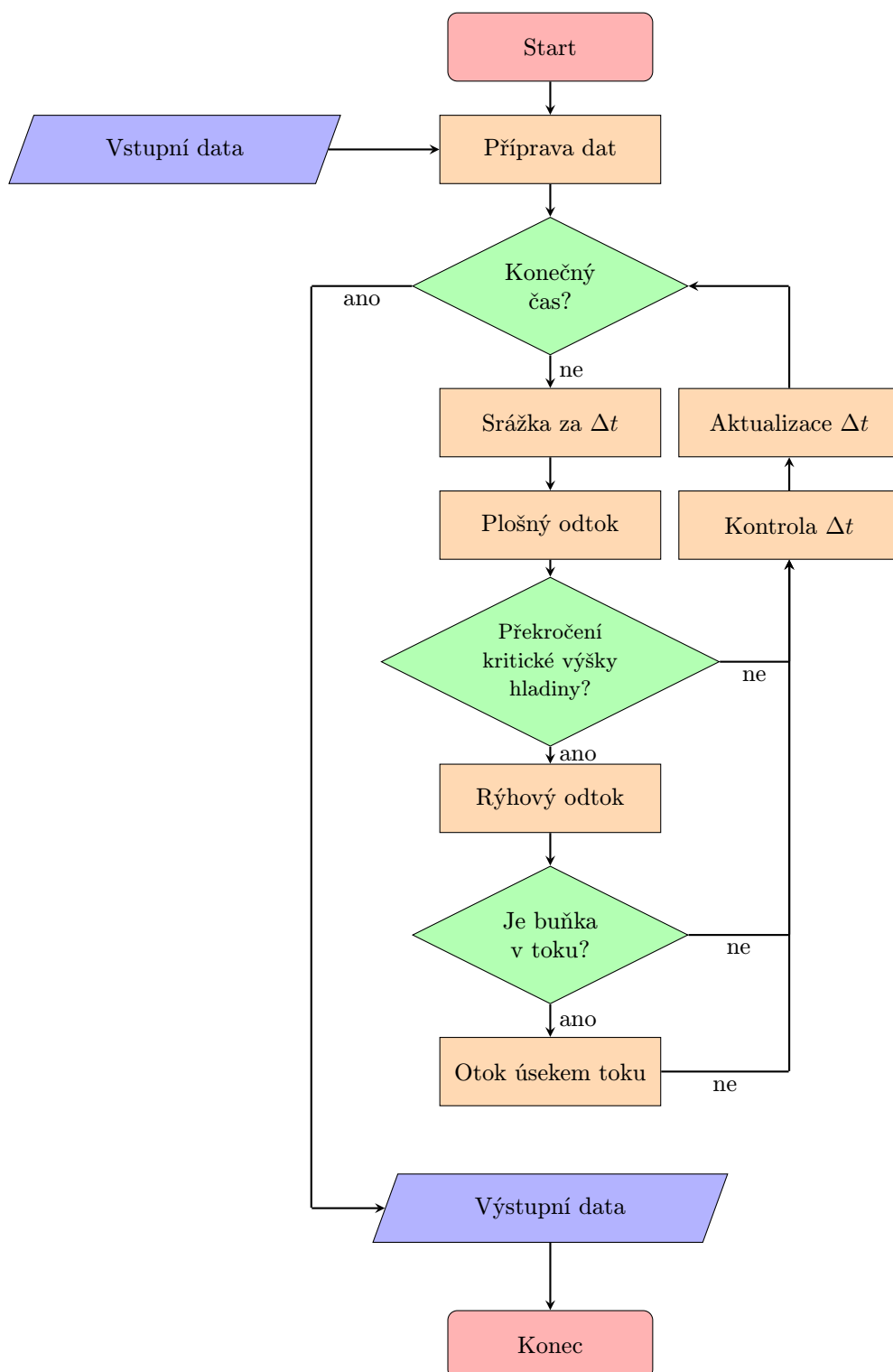
1.2.3.1 Hydrogramy

2 Výsledky

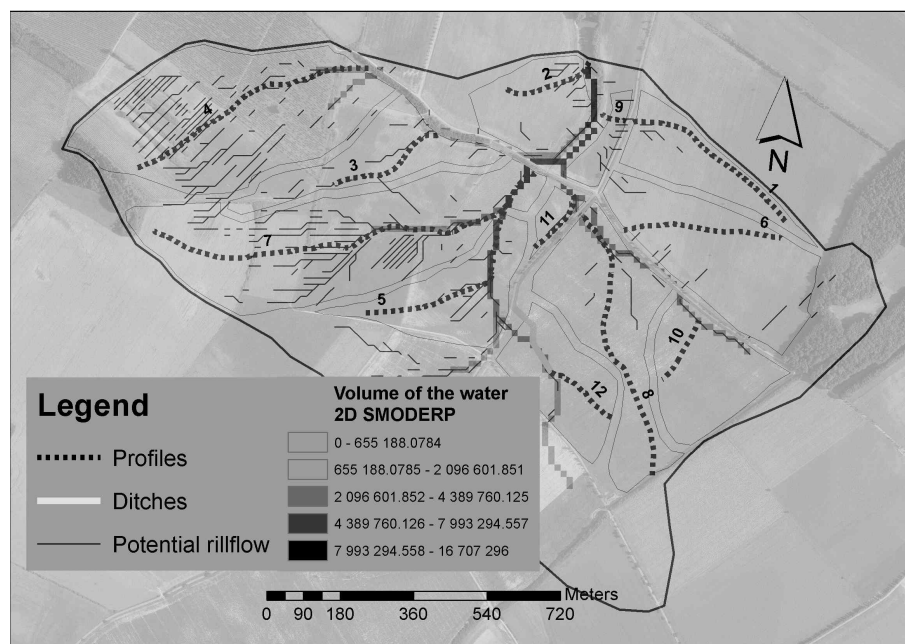
Úvodní část je věnována historickému pozadí a vývoji modelu SMODERP. Odvození parametrů o kterých se hovoří v kapitole ?? jsou podrobně popsány v kapitole ?. Použité fyzikální vztahy jsou popsány v kapitole 1.1. SOučasná verze modelu z hlediska zpracování vstupních dat, výpočtu a uváděných výstupů je pak v kapitole 1.2.

2.1 Porovnání metod 1D a 2D

1D and 2D approaches which are subject to comparison were designated by a hydrograph and runoff volume in the breach profile. The respective comparison was carried out on two locations in the Czech Republic (Hořanský stream and Býkovický catchment). A system of erosion control measures was implemented in this area. The size of the given area being subject to this research is 1.5 km^2 . For 1D model are the individual agricultural plots were distinguished by 12 different profiles.

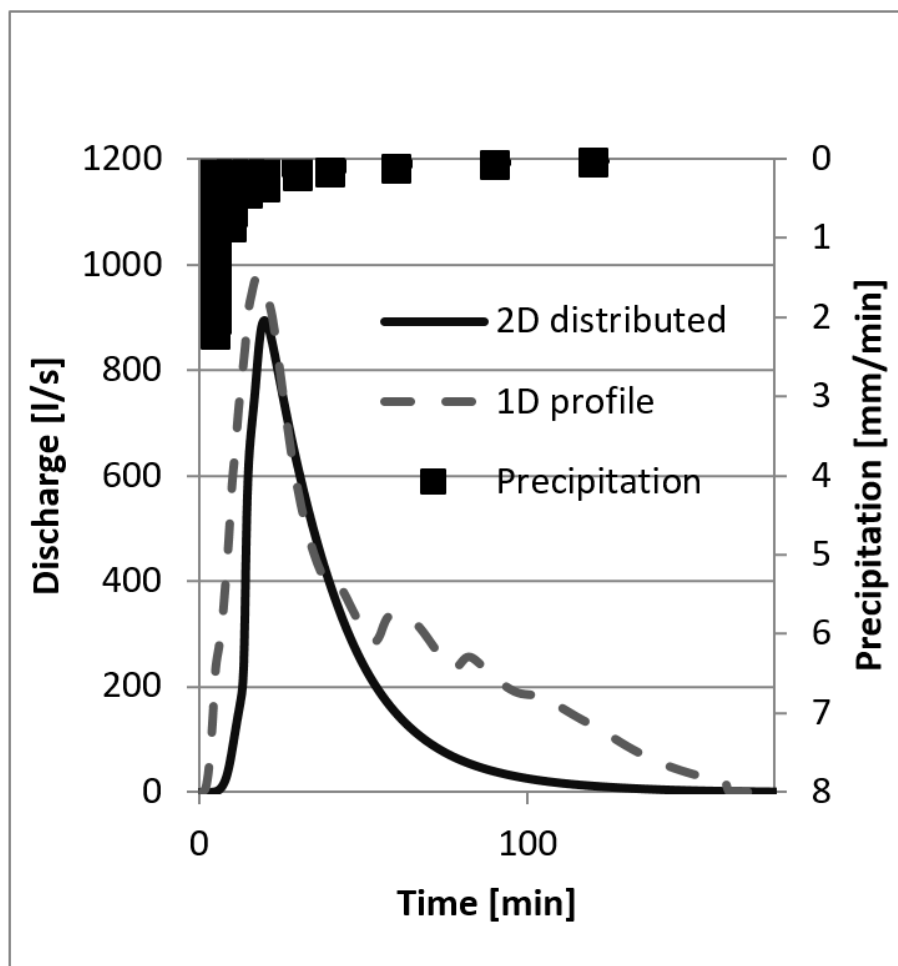


Obrázek 11: Flow chart toku programu



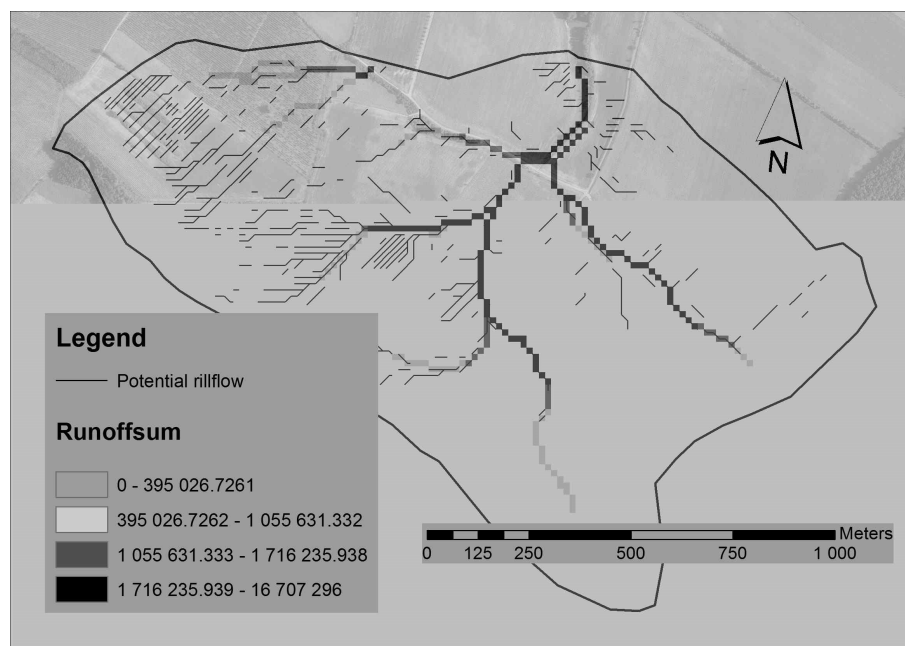
Obrázek 12: Profiles and runoff concentration - Horany

ghg

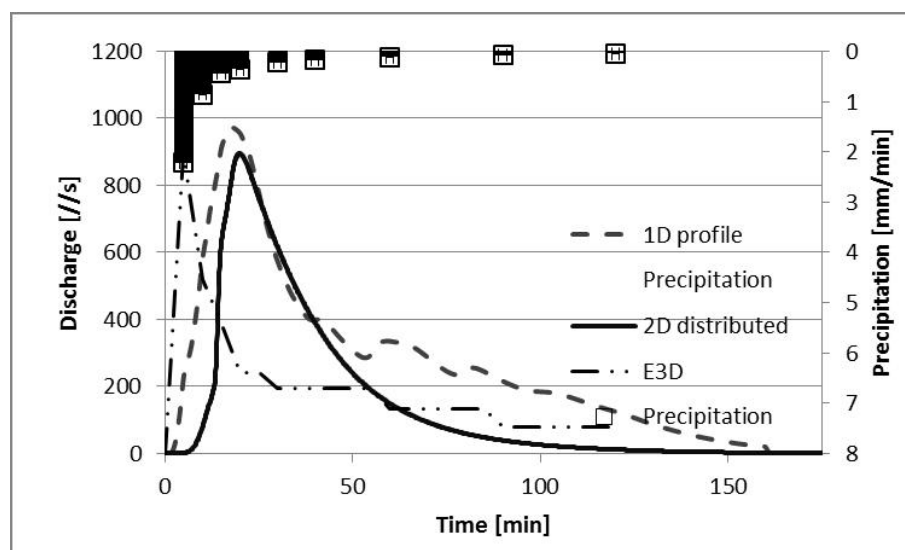


Graf 13: Hydrographs 1D and 2D Smoderp - Horany study area

The second location is formed by the independent agricultural plot situated in the Býkovický potok basin (Benešov u Prahy) with a morphologically distinctive lane of concentration runoff. Experimental measurements of erosion processes were carried out on the given plot for a considerable period of time. It is thus possible to compare the final results for the appropriate model with measured values. Six characteristic profiles were created on the given plot (size of ten acres). This number exceeds considerably the amount of profiles which were necessary for the description of the given small area. The number of profiles was appointed in order to make comparisons between 1D and 2D approaches, as well as from the reasons explaining the influence of a large number of profiles on the final characteristics. Standardized field erosion plots were installed and situated on a farmer plot in the surveyed area for monitoring the overland flow and sediment transport. The resulting cooperation between the 1D and 2D approaches was executed during the real rainstorm with measured surface runoff.



Obrázek 14: Profiles and runoff concentration - Bykovický catchment



Graf 15: Hydrographs 1D and 2D Smoderp - Bykovický catchment

The results based on hydrograph measurements taken from individual profiles in both locations were progressively added to the breach profile (outlet). In order to compare the discharge process, the values of surface level, discharge and a cell of the breach profile were extracted in the 2D model version for testing. The implementation of this process is enabled in the development environment of the particular model.

3 Seznam použitých zdrojů

Reference

CABÍK, J. K. J. *Protierozní ochrana půdy*. 1963.

DÝROVÁ E. *Ochrana a organizace povodí. Návod ke komplexnímu projektu a diplomnímu semináři*. SNTL - VUT Brno, 1984.

PHILIP, J.-R. The theory of infiltration: 1. The infiltration equation and its solution. *Soil science*. 1957, 83, 5, s. 345–358.

SCHWAB, G. O. *Soil and water conservation engineering*. Wiley, 1993. ISBN 0471574902.