

Correction de la chronique de pluie par
assimilation de données sur le bassin versant du
Lez

Présentation Toulouse

Stage : Elizabeth HARADER

Encadrée par : Sophie RICCI (CERFACS) , Valérie ESTUPINA (HSM), Christophe BOUVIER
(HSM)

James HUNT (USB)

Mai 2011

PLAN

- Contexte du projet
- Rôle de l'assimilation de données
- Présentation de la maquette
- Vérifications
- Résultats et perspectives

PLAN

- Contexte du projet
- Rôle de l'assimilation de données
- Présentation de la maquette
- Vérifications
- Résultats et perspectives

Correction de la chronique de pluie sur le bassin versant du Lez

- Bassin versant en amont de Montpellier qui produit des crues éclair
- Episodes de crues sont simulés par le logiciel, ATHYS (modèle hydrologique), développé par Hydrosciences Montpellier
- La thèse de M. Coustau consiste à corriger les valeurs S (déficit du réservoir sol en début d'événement) et V (vitesse de écoulement) grâce à l'assimilation de données

Réunion AT₄ : Projet Lez

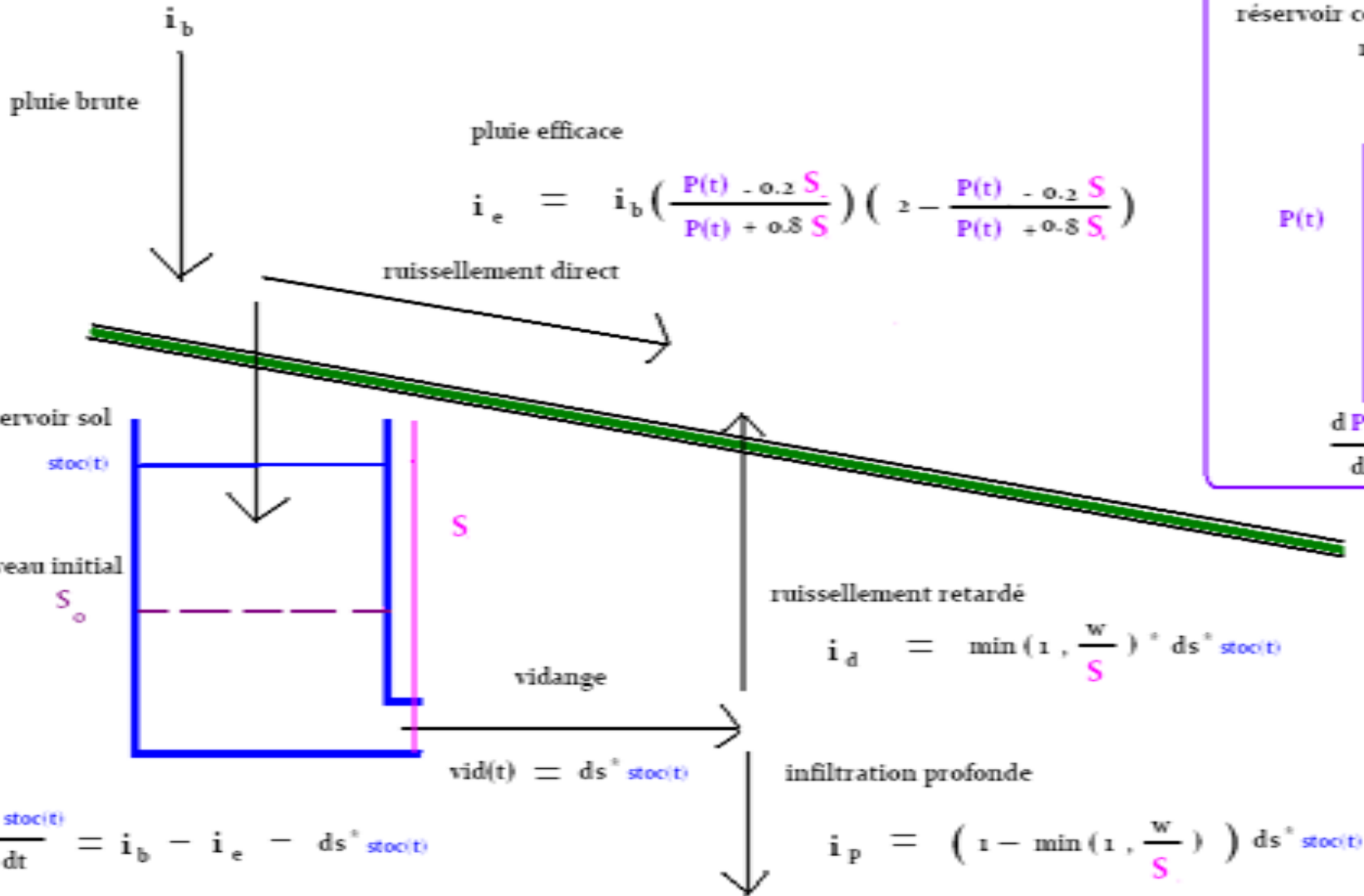
- L'exploitation d'un système karstique peut-elle nous aider à éviter les inondations ?
- Quels sont les modèles décrivant l'hydrosystème du Lez ?
- Peut-on mettre en cascade les différents modèles pour représenter l'ensemble du système ?
- Hydrogéologique (source)
- Hydrologique (bassin versant)
- Hydraulique (fleuve)

PLAN

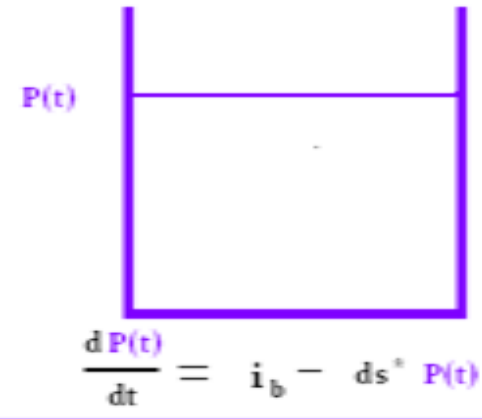
- Contexte du projet
- Rôle de l'assimilation de données
- Présentation de la maquette
- Vérifications
- Résultats et perspectives

Le modèle hydrologique

SCS modifié : fonction de production à réservoirs
 { ruissellement pour une maille }



réservoir conceptuel :
 réservoir pluie cumulée



Le modèle hydrologique

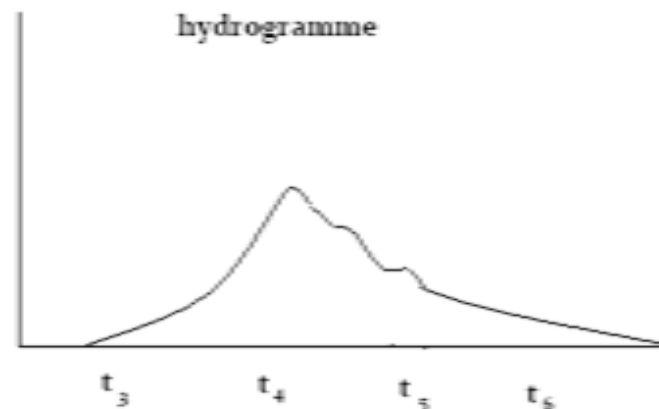
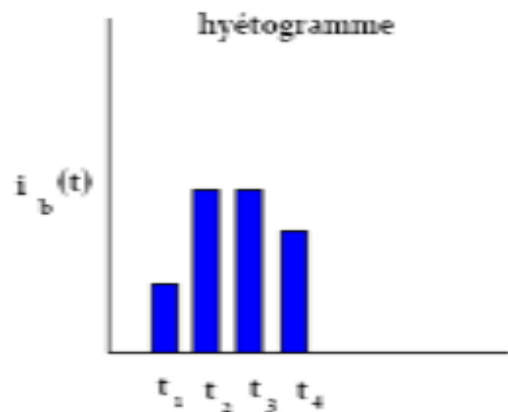
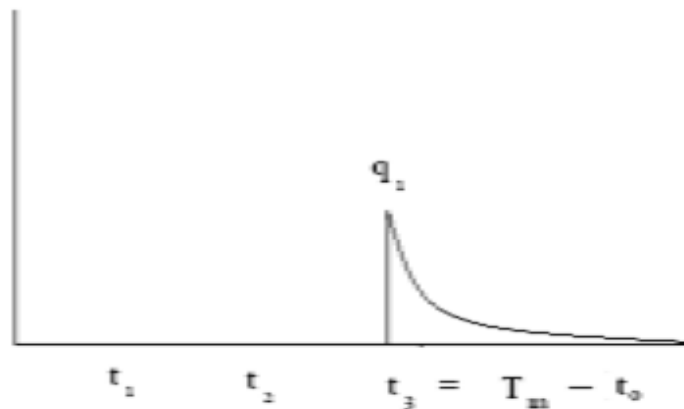
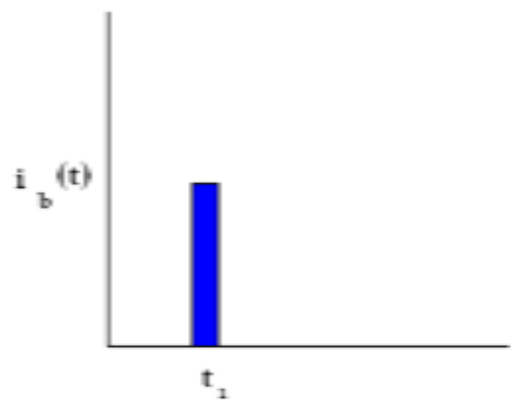
Fonction de transfert "Lag and Route"

débit à temps t

$$Q_m(t) = \frac{i_t(t_0)}{K_m} A \exp\left(-\frac{t - (t_0 - T_m)}{K_m}\right) \quad \text{avec temps de transfert, } T_m = \sum \frac{l_k}{v_0} \quad \begin{array}{l} \text{distance à} \\ \text{l'exutoire} \\ \text{vitesse} \end{array}$$

baton de pluie à temps t_1

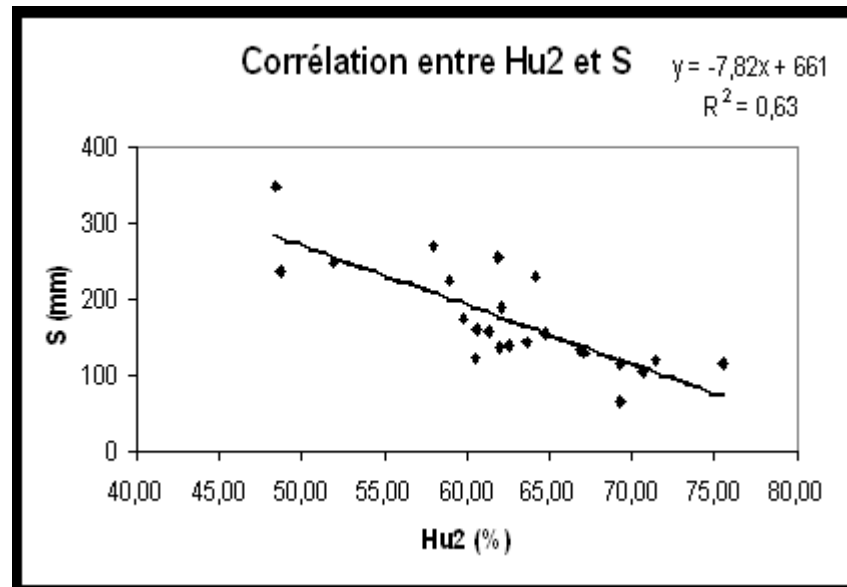
hydrogramme élémentaire à temps t_3



L'assimilation de données

- On cherche à améliorer les simulations
- Donc, on commence avec un état déterminé à priori (l'ébauche)
- Et on cherche un état vrai entre les observations et l'ébauche

Exemple d'initialisation du système : détermination de S à partir des humidités de sol



Etat du système : vecteur de contrôle

Vecteur de contrôle

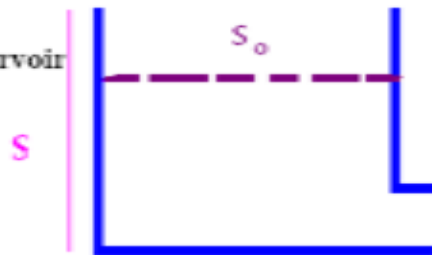
$$(S, v_o, \alpha)$$

pluie brute corrigée

$$i_b^+ = \alpha \cdot i_b$$

α , coefficient multiplicateur de pluie

taille
du réservoir
sol



pluie efficace

$$i_e = i_b \left(\frac{P(t) - 0.2 S}{P(t) + 0.8 S} \right) \left(2 - \frac{P(t) - 0.2 S}{P(t) + 0.8 S} \right)$$

temps de transfer, $T_{m} = \sum \frac{l_k}{v_o}$ distance à l'exutoire
vitesse

ruissellement retardé

$$i_d = \min \left(1, \frac{w}{S} \right) \cdot ds^+_{stoc(t)}$$

infiltration profond

$$i_p = \left(1 - \min \left(1, \frac{w}{S} \right) \right) ds^+_{stoc(t)}$$

espace du vecteur de contrôle

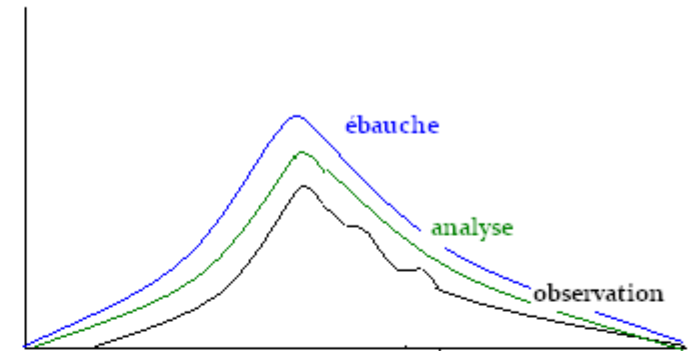
$$\mathbf{x}_b = \left(S, V_o, \alpha \right)$$

$$\mathbf{x}_a = \left(S, V_o, \alpha \right)$$

$$\mathbf{H}^{-1} \mathbf{y} = \left(S, V_o, \alpha \right)$$

opérateur \mathcal{H}

espace des observations



\mathcal{H} = le modèle hydrologique

fonction coût, J

3D var

$$J = (\mathbf{x} - \mathbf{x}_b)^T \mathbf{B}^{-1} (\mathbf{x} - \mathbf{x}_b) + (\mathbf{y} - \mathcal{H}(\mathbf{x}))^T \mathbf{R}^{-1} (\mathbf{y} - \mathcal{H}(\mathbf{x}))$$

BLUE

$$J = (\mathbf{x} - \mathbf{x}_b)^T \mathbf{B}^{-1} (\mathbf{x} - \mathbf{x}_b) + (\mathbf{y} - \mathbf{H}(\mathbf{x}))^T \mathbf{R}^{-1} (\mathbf{y} - \mathbf{H}(\mathbf{x}))$$

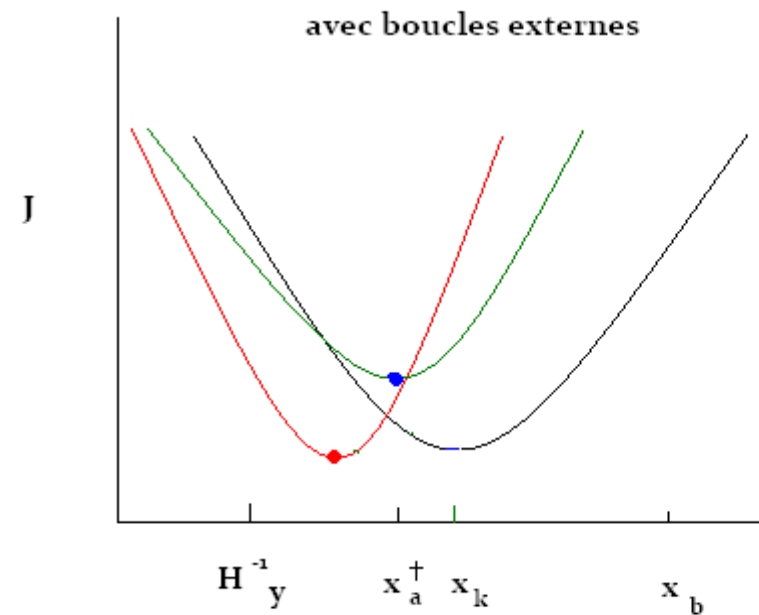
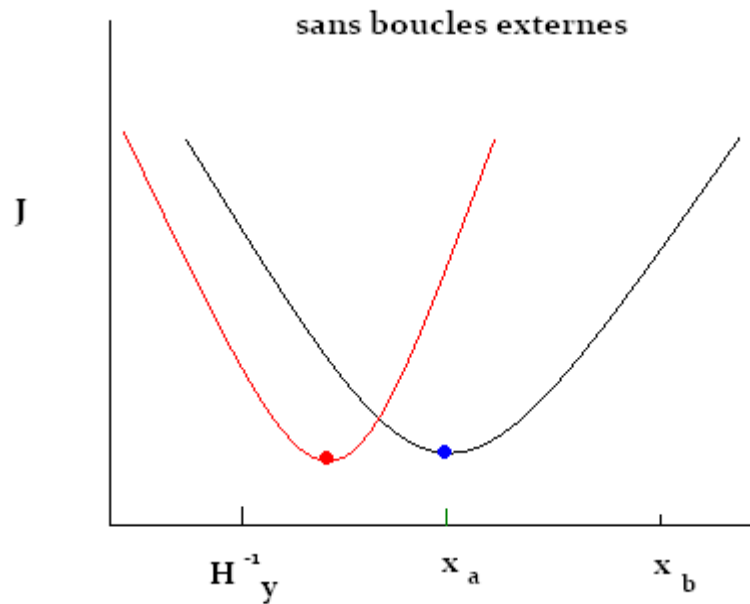
Application de BLUE

BLUE

$$J = (x - x_b)^T B^{-1} (x - x_b) + (y - H(x))^T R^{-1} (y - H(x))$$

$$\nabla J(x_a) = 2B^{-1}(x_a - x_b) - 2H^T R^{-1}(y - H(x_a))$$

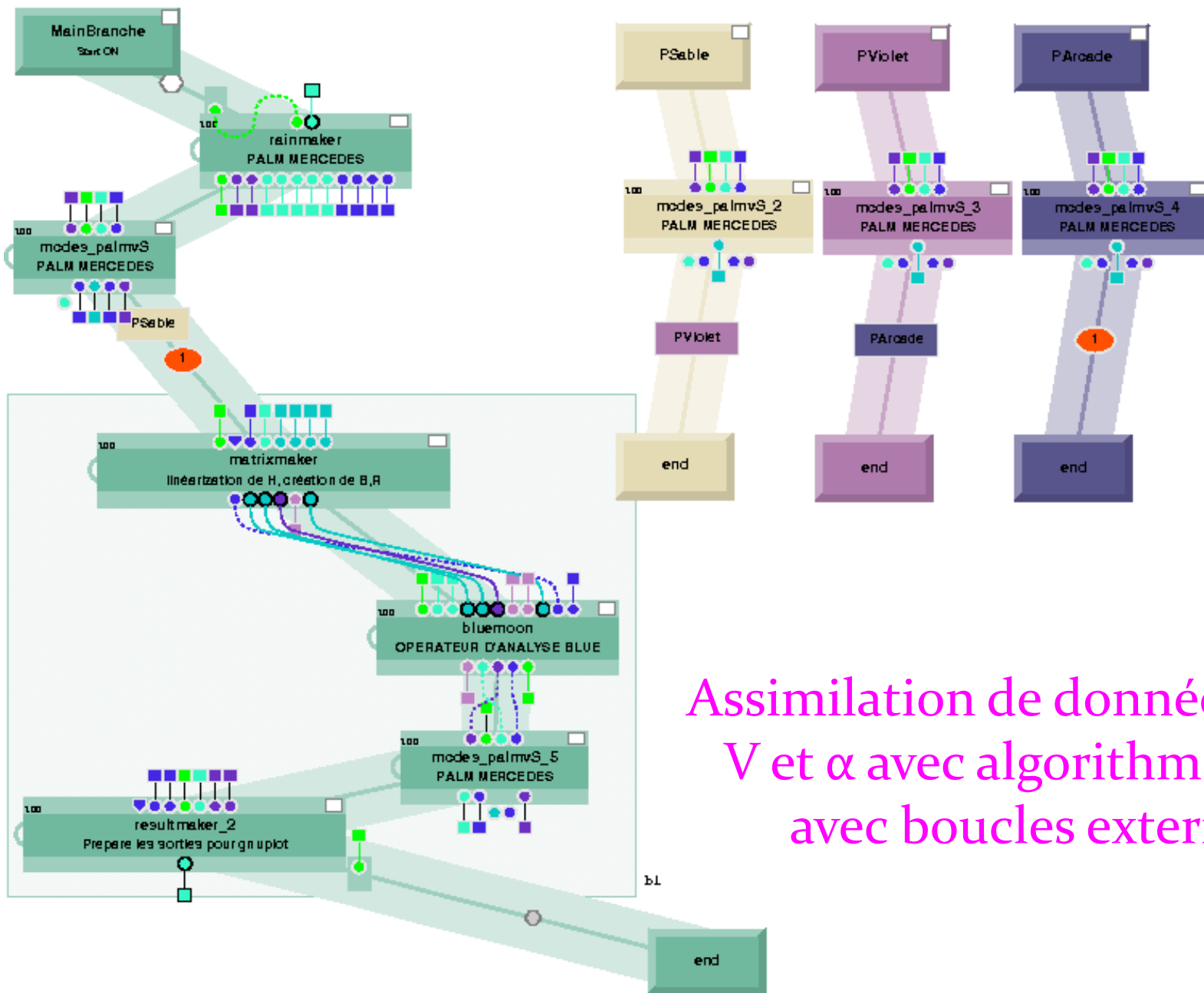
$$\nabla J(x_a) = 0$$



PLAN

- Contexte du projet
- Rôle de l'assimilation de données
- Présentation de la maquette
- Vérifications
- Résultats et perspectives

BSimple



Assimilation de données sur S ,
 V et α avec algorithm BLUE
avec boucles externes

Unités

•rainmaker

construit le vecteur de contrôle à partir des constantes prePALM, donne les suffixes à mcdes_palmvS

•mcdes_palmvS

espace de contrôle => espace d'obs

•matrixmaker

lecture des obs (y_0), matrices H, B & R

•bluemoon

reception des matrices ; production d'analyse

•resultmaker

lecture des obs et affichage

Unités

•rainmaker

$$x_b = (s_o, v_o, \alpha)$$

•mcdes_palmvS

opérateur \mathcal{H}

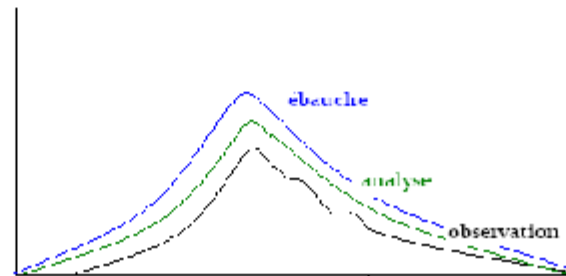
•matrixmaker

$$J = (x - x_b)^T B (x - x_b) + (y - H(x))^T R (y - H(x))$$
$$H(x) = \frac{\mathcal{H}(x + \delta x) - \mathcal{H}(x)}{\delta x}$$

•bluemoon

$$x_a = (s_o, v_o, \alpha)$$

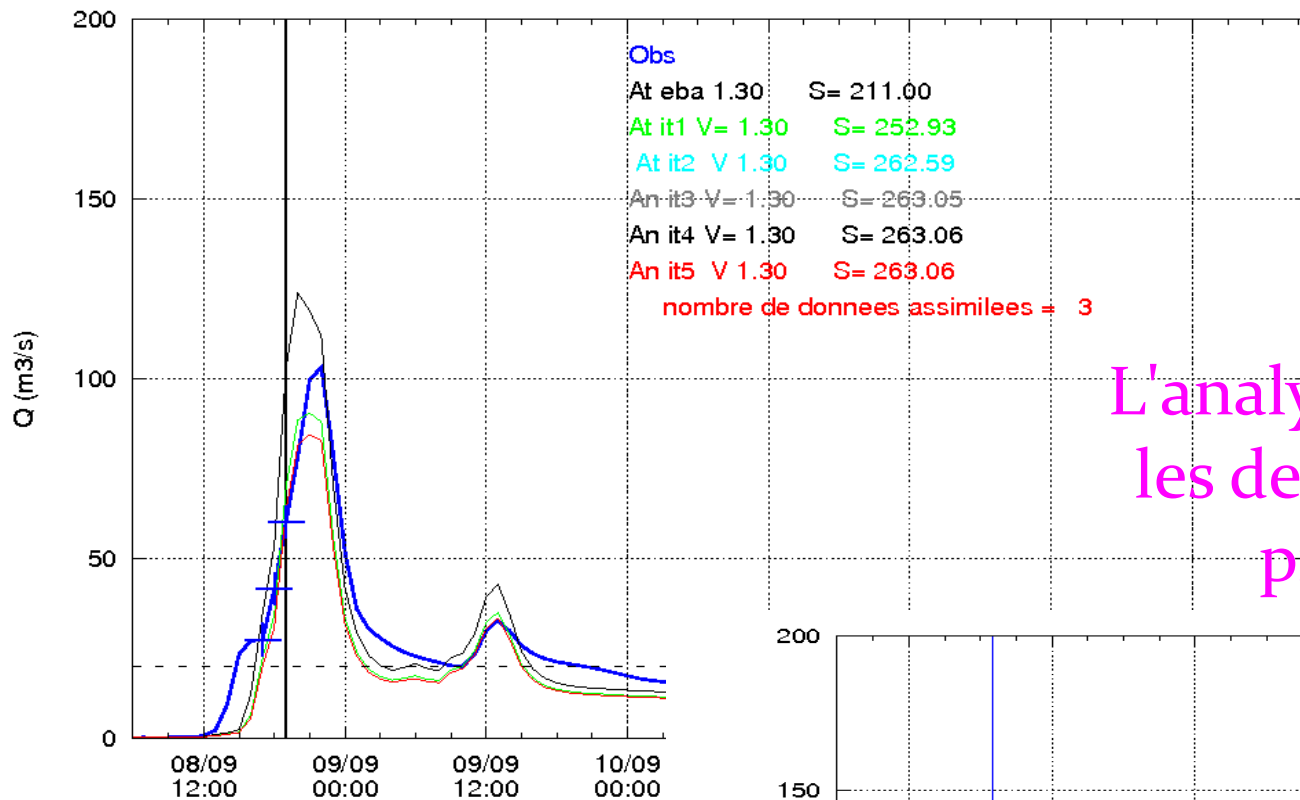
•resultmaker



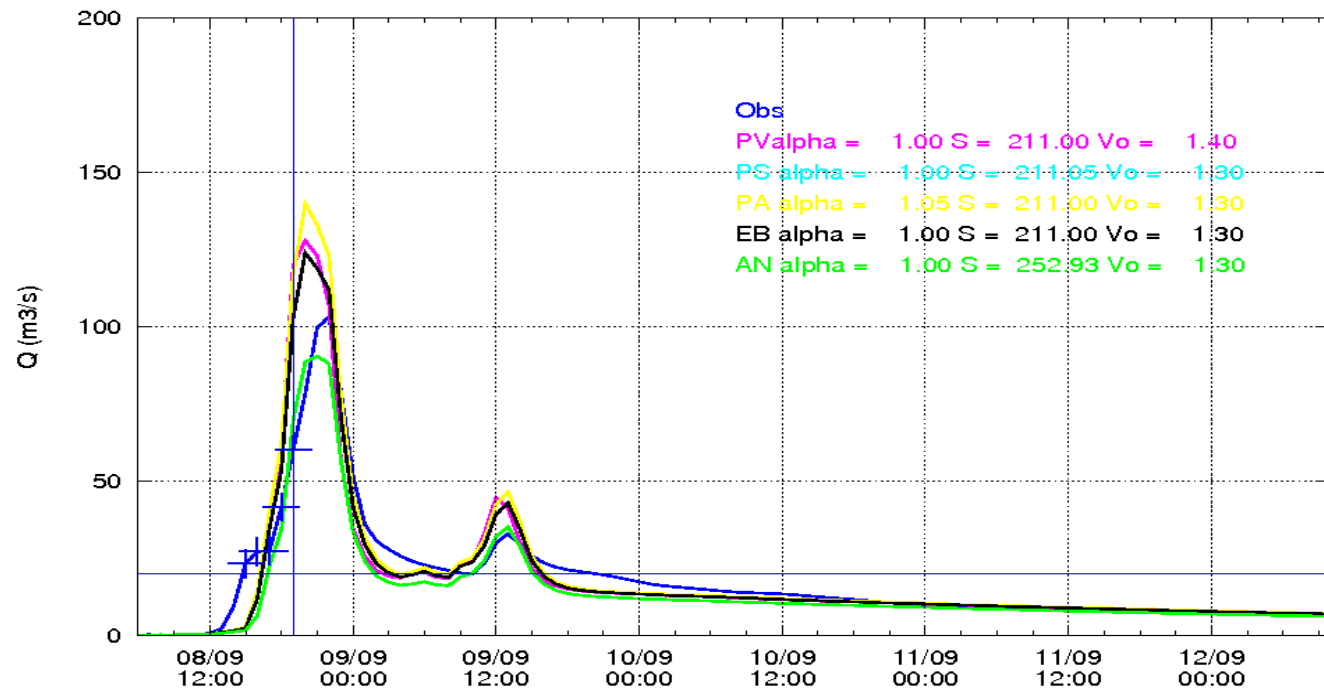
PLAN

- Contexte du projet
- Rôle de l'assimilation de données
- Présentation de la maquette
- Vérifications
- Résultats et perspectives

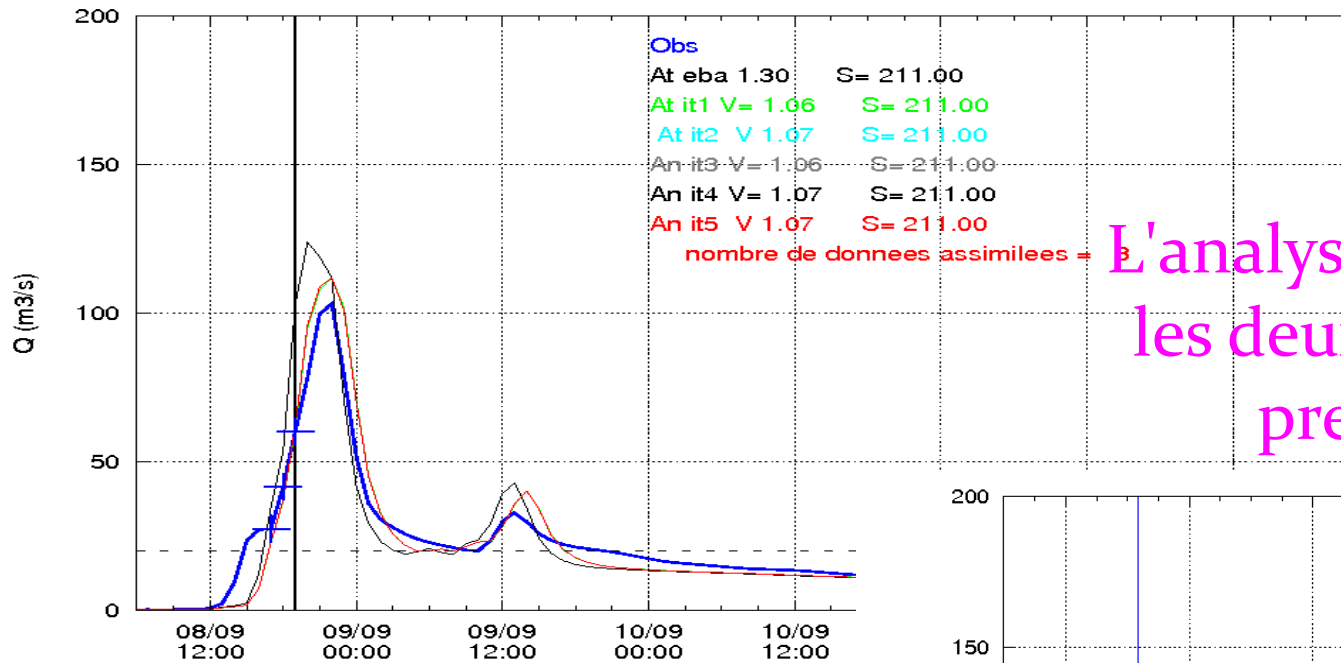
Vérification sur S



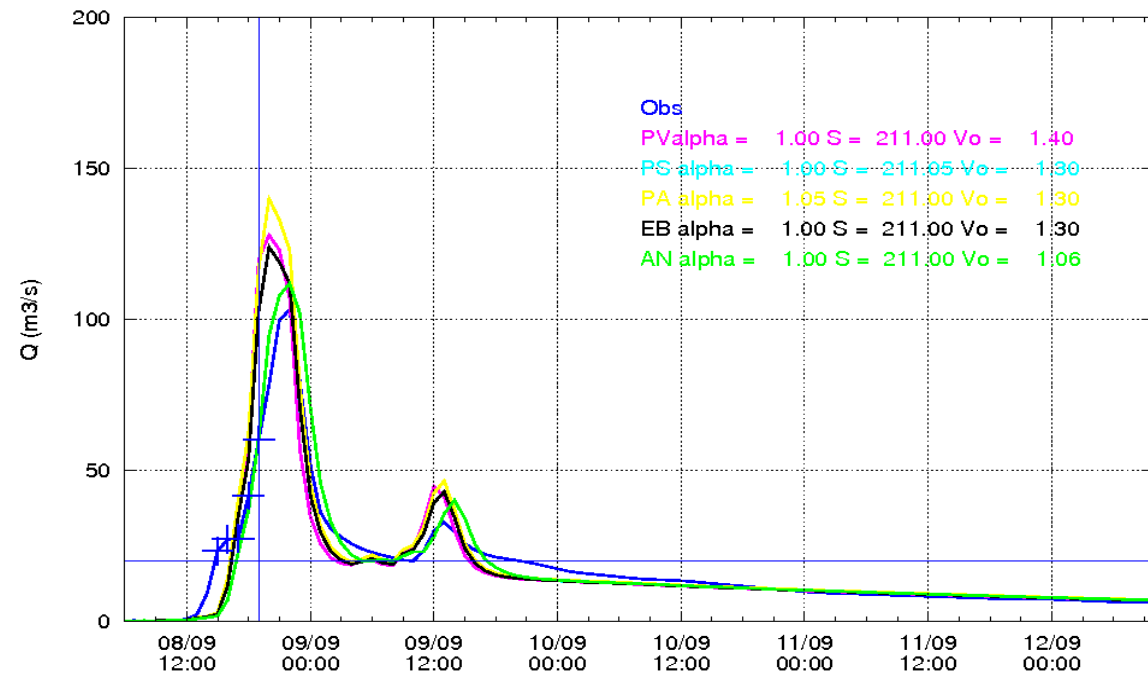
L'analyse est identique entre les deux maquettes pour la première iteration



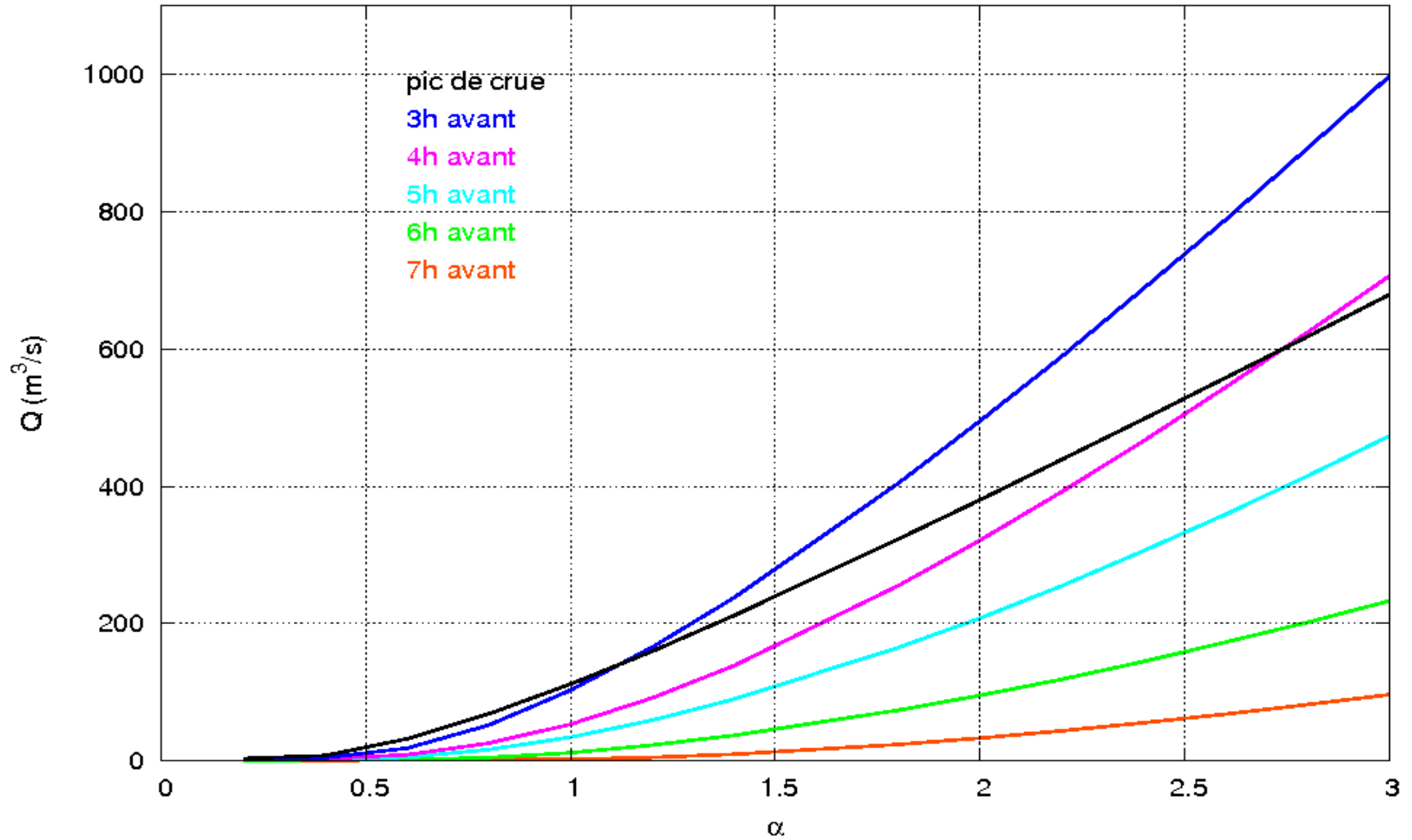
Vérification sur V



L'analyse est identique entre les deux maquettes pour la première iteration



Sensibilité des débits au coefficient α



Résidu

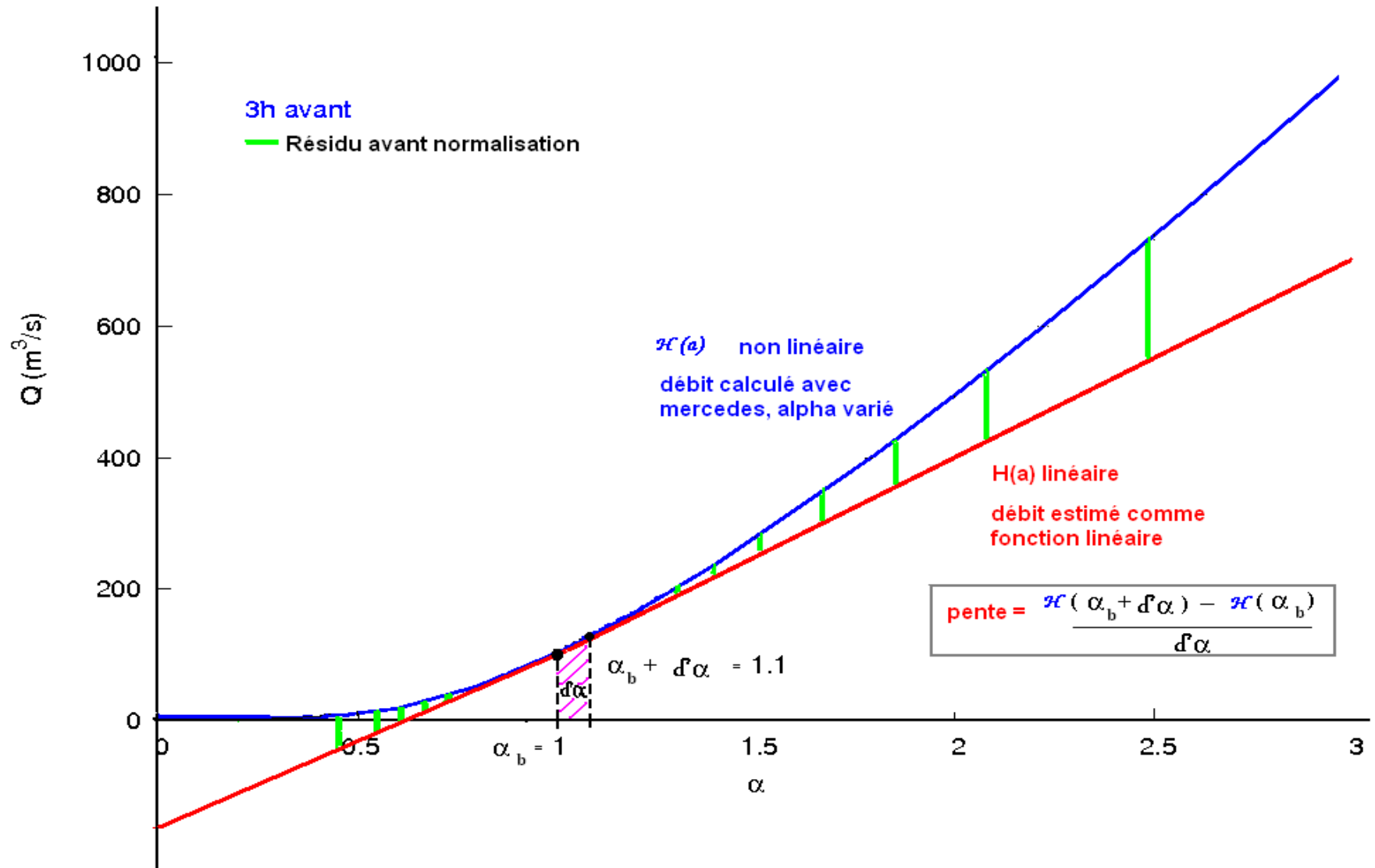
- Le résidu est décrit par:

$$- r = [H(\alpha_b + \varepsilon) - (H(\alpha_b) + H\varepsilon)] / H(\alpha_b + \varepsilon)$$

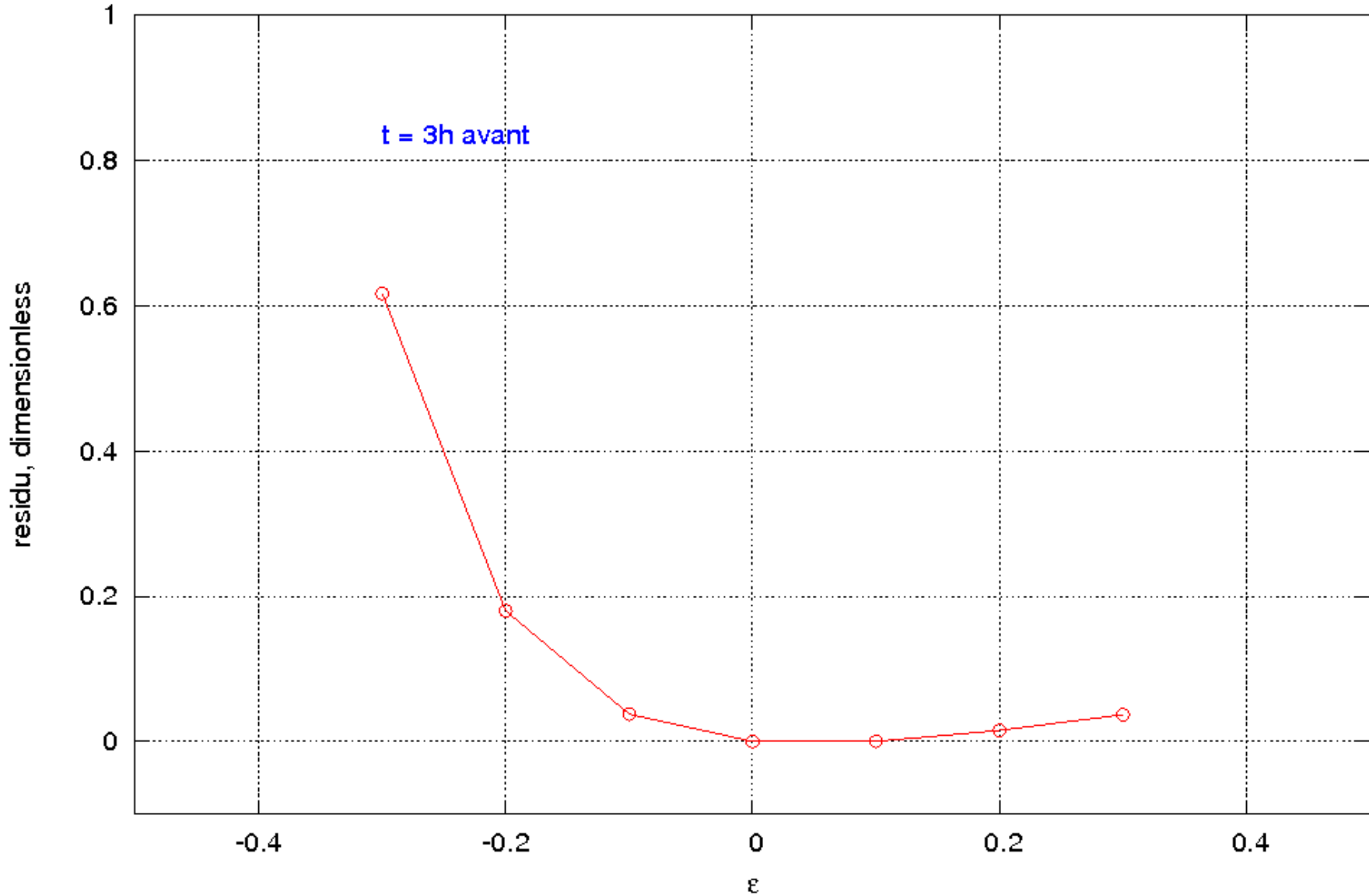
- Avec $\alpha_b = 1$; $\delta\alpha = 0,1$

$$- H = [H(\alpha_b + \delta\alpha) - (H(\alpha_b))] / \delta\alpha$$

Résidu

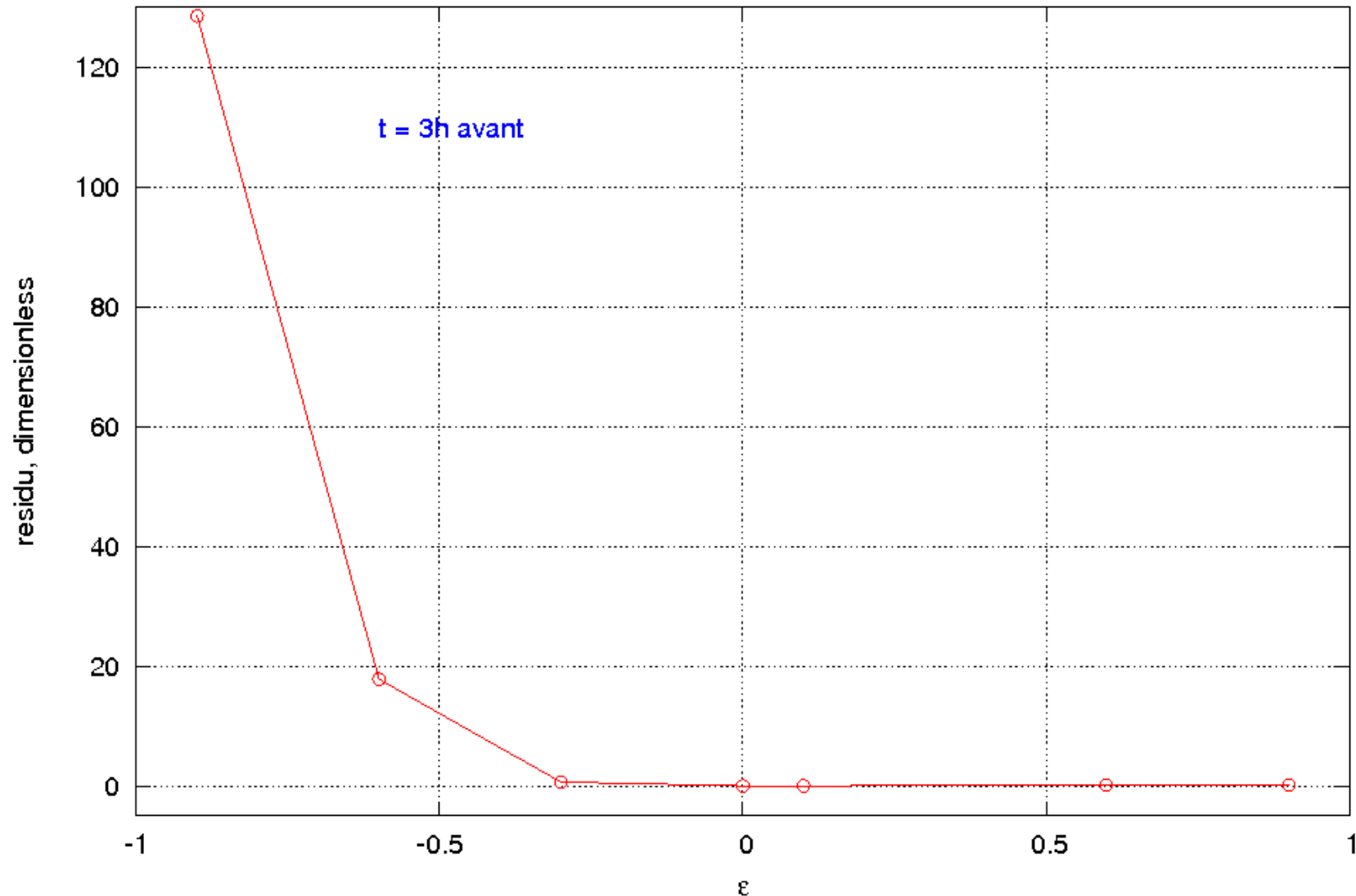


Résidu de α autour de 1



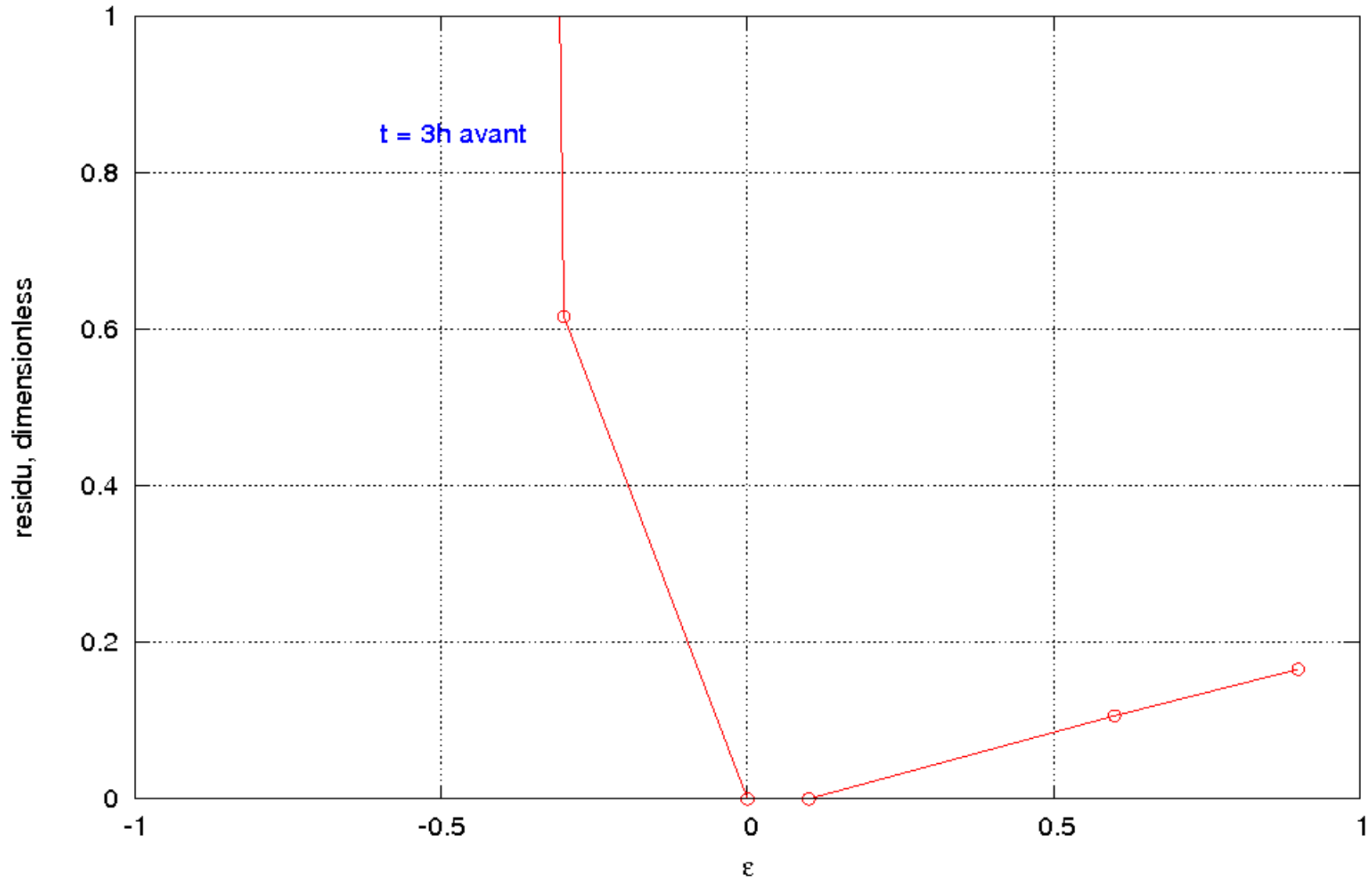
Graphique pour $\alpha = 1$; $\delta\alpha = 0,1$; $\varepsilon = -0,3$ à $0,3$

Résidu de α autour de 1, domaine -0.9 à 0.9



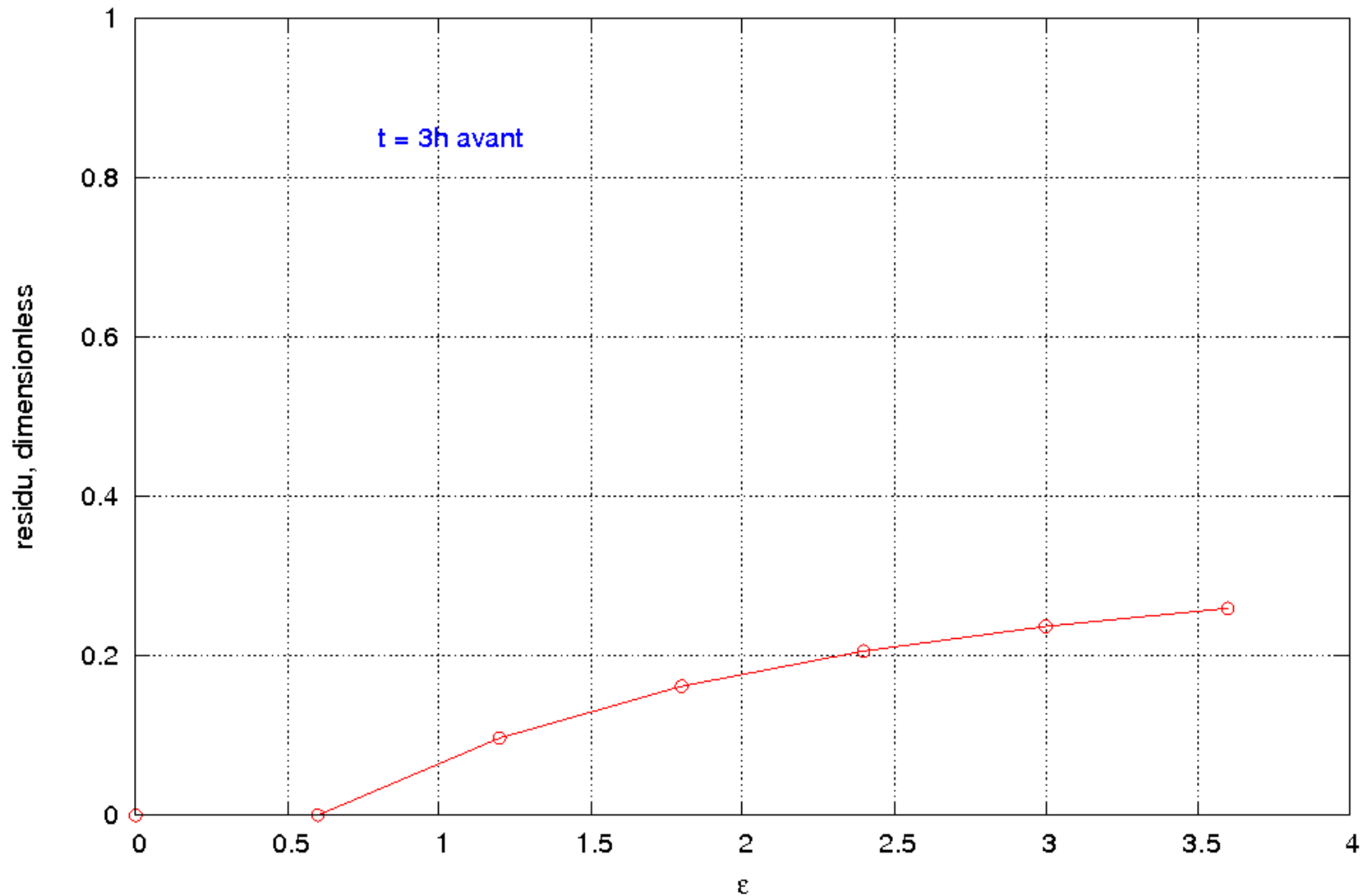
Graphique pour $\alpha = 1$; $\delta\alpha = 0,1$; $\varepsilon = -0,9$ à $0,9$

Résidu de α autour de 1, domaine -0.9 à 0.9



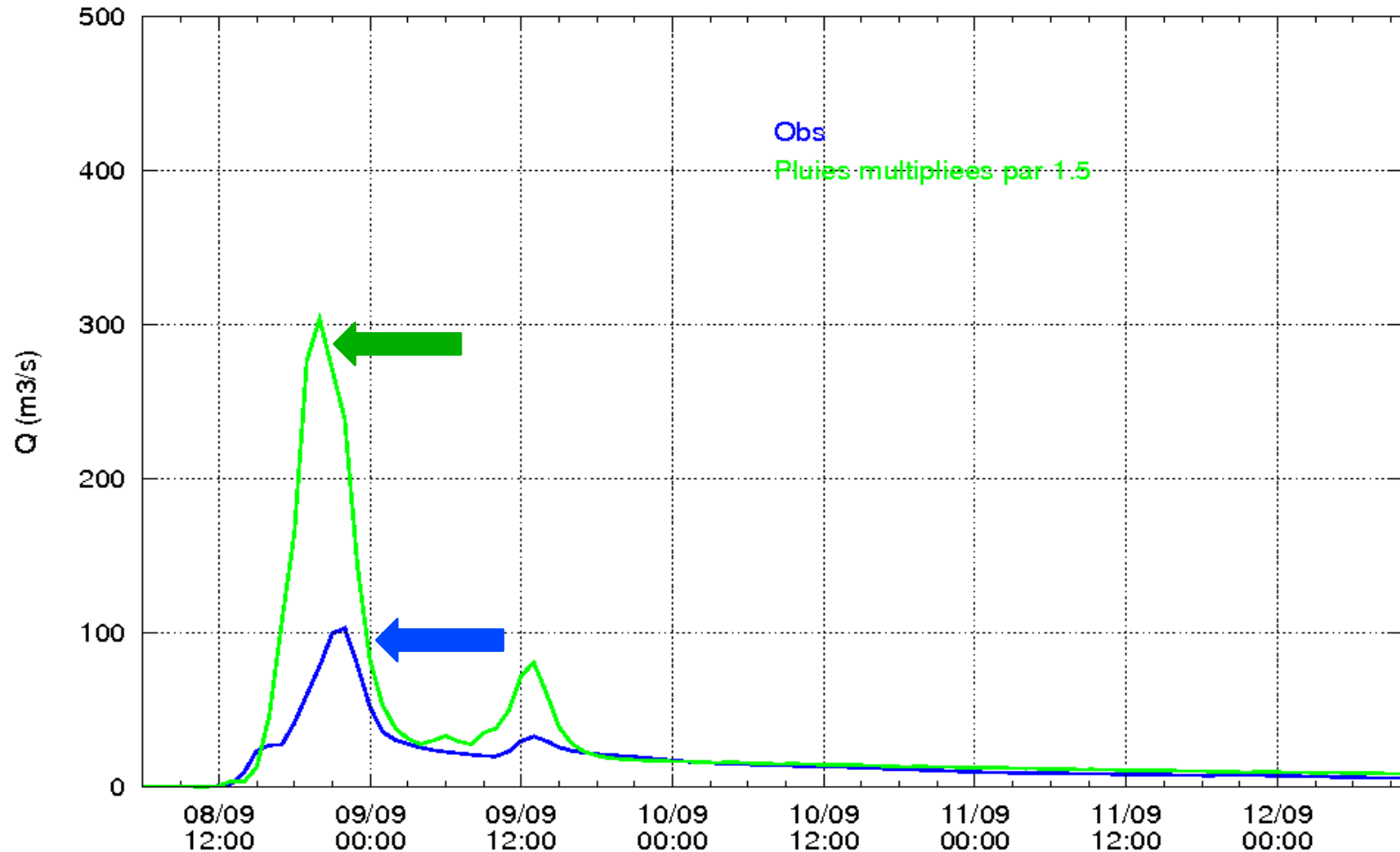
Zoom

Résidu de α autour de 1, domaine 0.0 à 4.0



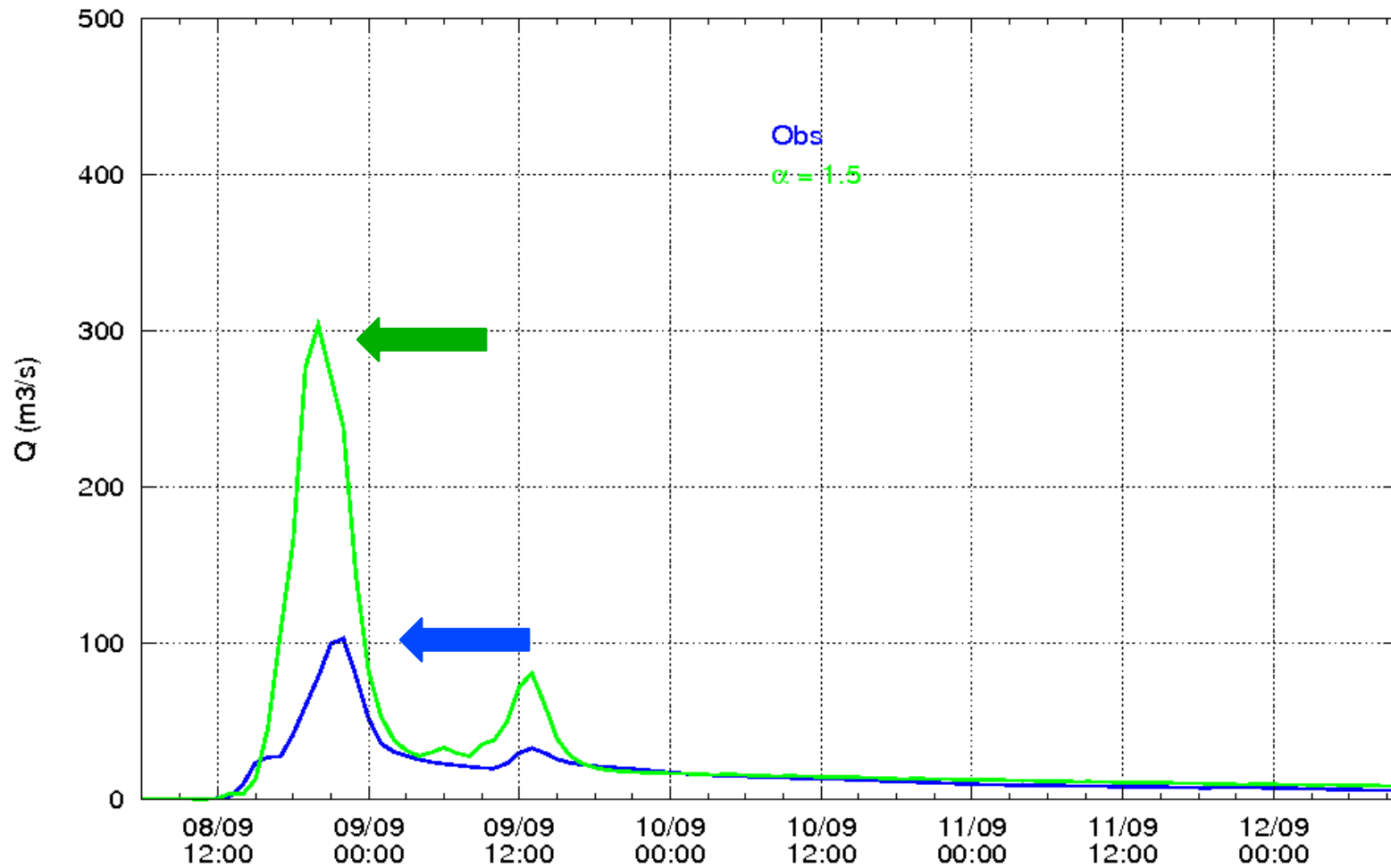
Graphique pour $\alpha = 1$; $\delta\alpha = 0,6$; $\epsilon = 0,0$ à $3,6$

Mettre $\alpha = 1.5$ directement dans mercedes pour vérifier l'arrivée du pic du crue



Fichier de pluies multipliées par 1,5 (α direct dans mercedes)

Fichier des pluies caculé avec fortran code « doublecafe.f90 »
on peut aussi faire ce calcul dans VISHYR



α égal à 1,5 dans prePALM (pluies multipliées dans la fonction de production)

Plus la pluie est forte, plus le pic arrive tôt

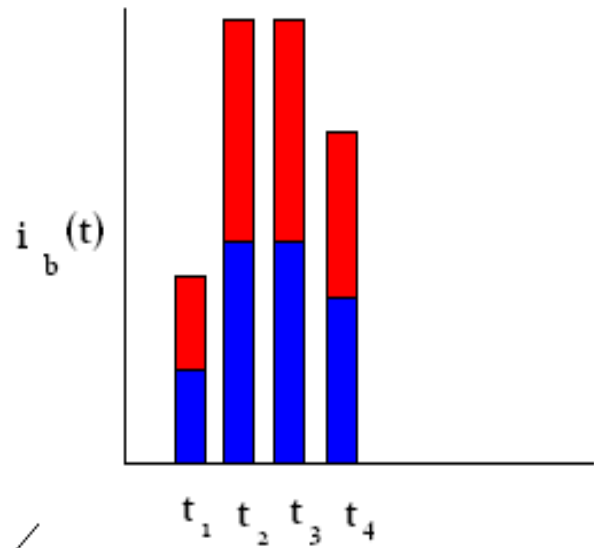
• Pourquoi ?

• Le transfert du débit à l'exutoire n'est pas linéaire. La forme de l'hydrogramme élémentaire et sa décroissance en temps jouent sur l'arrivée du pic de crue.

• On expliquera ce phénomène grâce à un exemple conceptuelle dont on prend un hyetogramme fictif et imagine les débits résultants

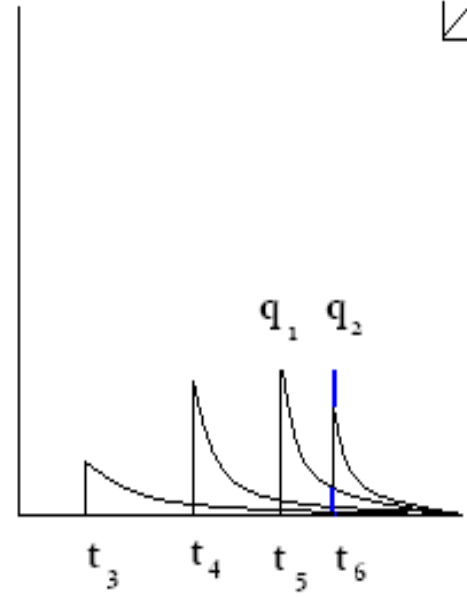
On imagine donc une situation avec l'hyetogramme suivant:

cette exemple est le cas limité où pour les pluies non-corrigées ($\alpha = 1$)
 la différence entre les deux hydrogrammes élémentaires est égal
 à la somme des trois hydrogrammes précédents à time t_6



$\alpha = 1$

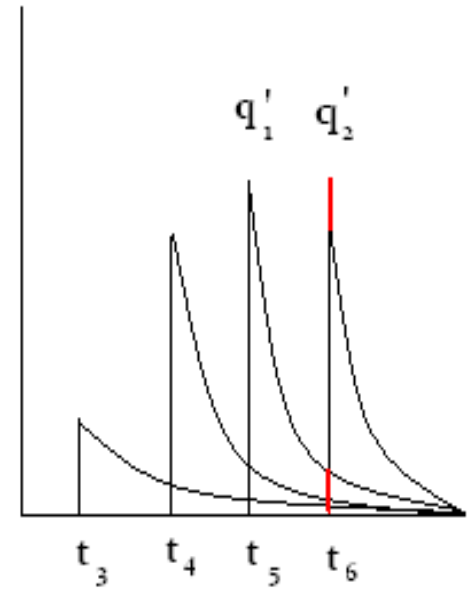
$\alpha = 2$



$$Q_1 = Q_2$$

$$\Delta q_{\text{haut}} = q_1 - q_2$$

$$\Delta q_{\text{bas}} = \Delta q_{\text{haut}}$$



$$Q_1 > Q_2$$

$$\Delta q'_{\text{haut}} = q'_1 - q'_2$$

$$\Delta q'_{\text{bas}} < \Delta q'_{\text{haut}}$$

Fonction de transfert "Lag and Route"

débit à temps t

$$Q_m(t) = \frac{i_t(t_0)}{K_m} A \exp\left(-\frac{t - (t_0 - T_m)}{K_m}\right)$$

décroissance de débit à temps t

$$\frac{d Q_m(t)}{d t} = -\frac{i_t(t_0)}{K_m^2} A \exp\left(-\frac{t - (t_0 - T_m)}{K_m}\right)$$
$$-\frac{d Q_m(t)}{d t} = f\left(i_t(t_0)\right)$$

\Rightarrow débits antécédents joue un rôle moins important dans les débits suivants les pluies fortes

le pic de la crue vient donc plus tôt et il descend plus rapidement

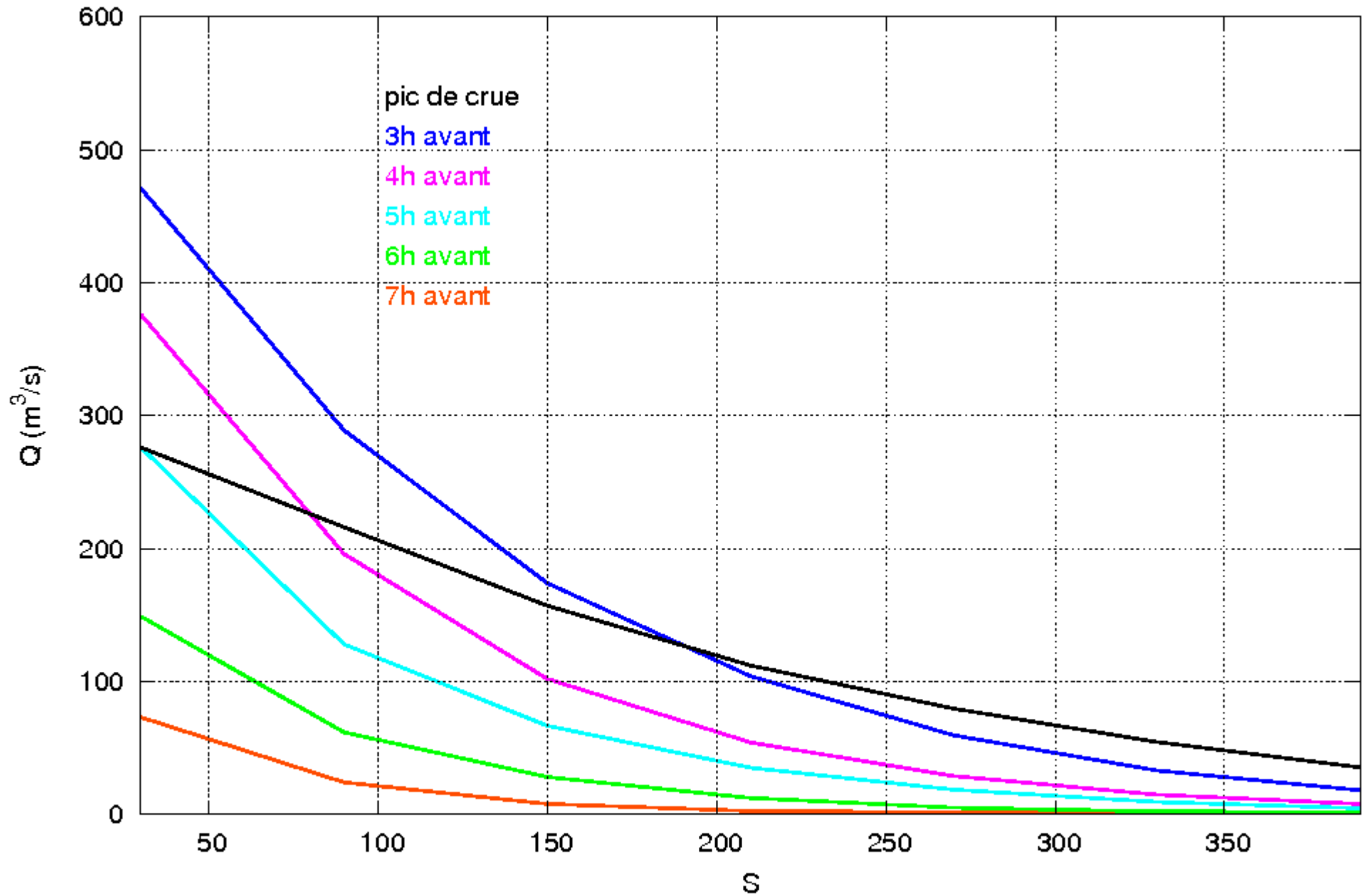
PLAN

- Contexte du projet
- Rôle de l'assimilation de données
- Présentation de la maquette
- Vérifications
- Résultats et perspectives

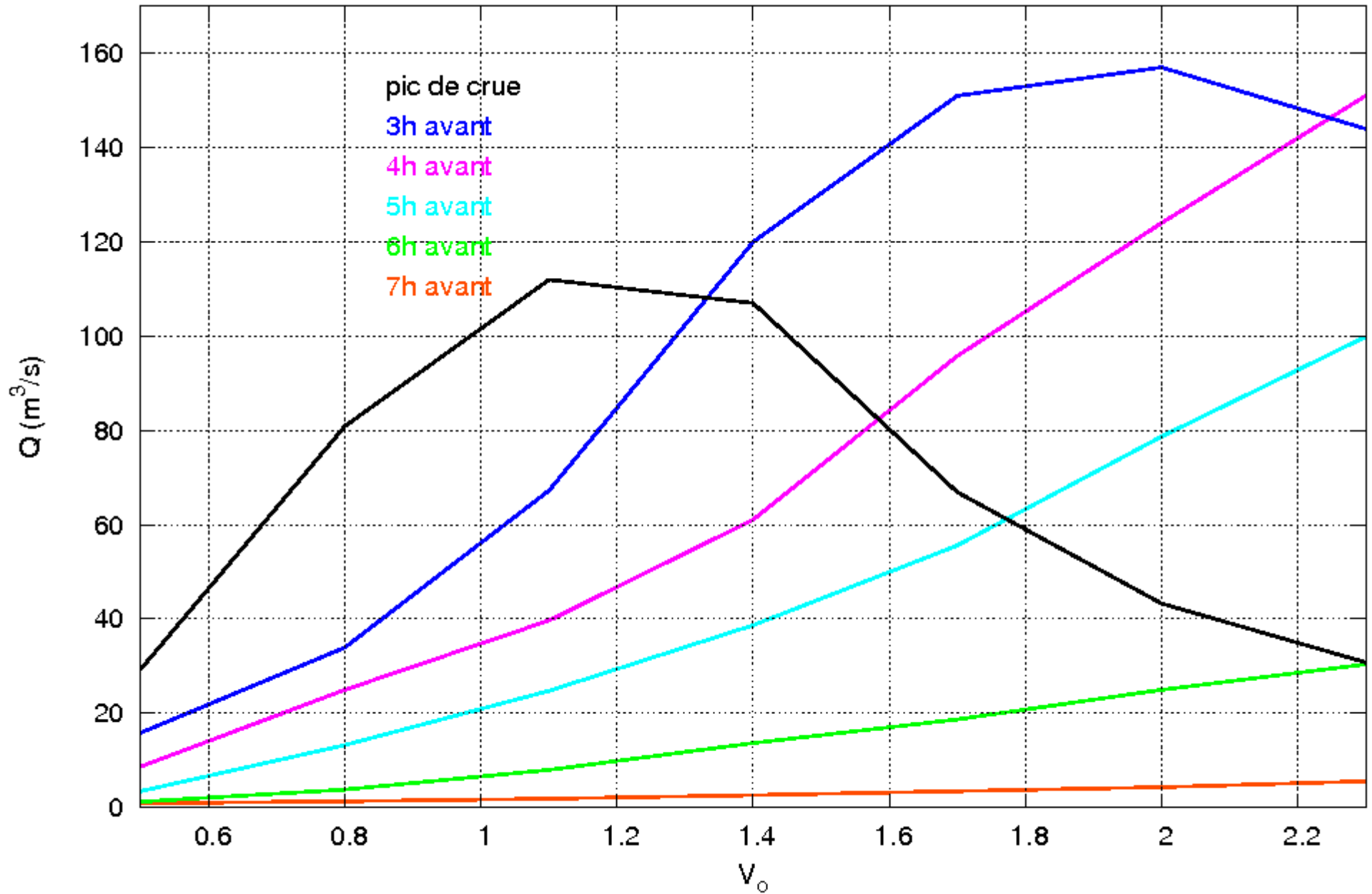
Comparer la correction de α , V et S

- Le modèle, comment est-il sensible aux changements de α , V et S ?
- changement de l'arrivée du pic de crue
- hauteur du pic de crue
- affichage de la sensibilité de débit en fonction de chaque paramètre

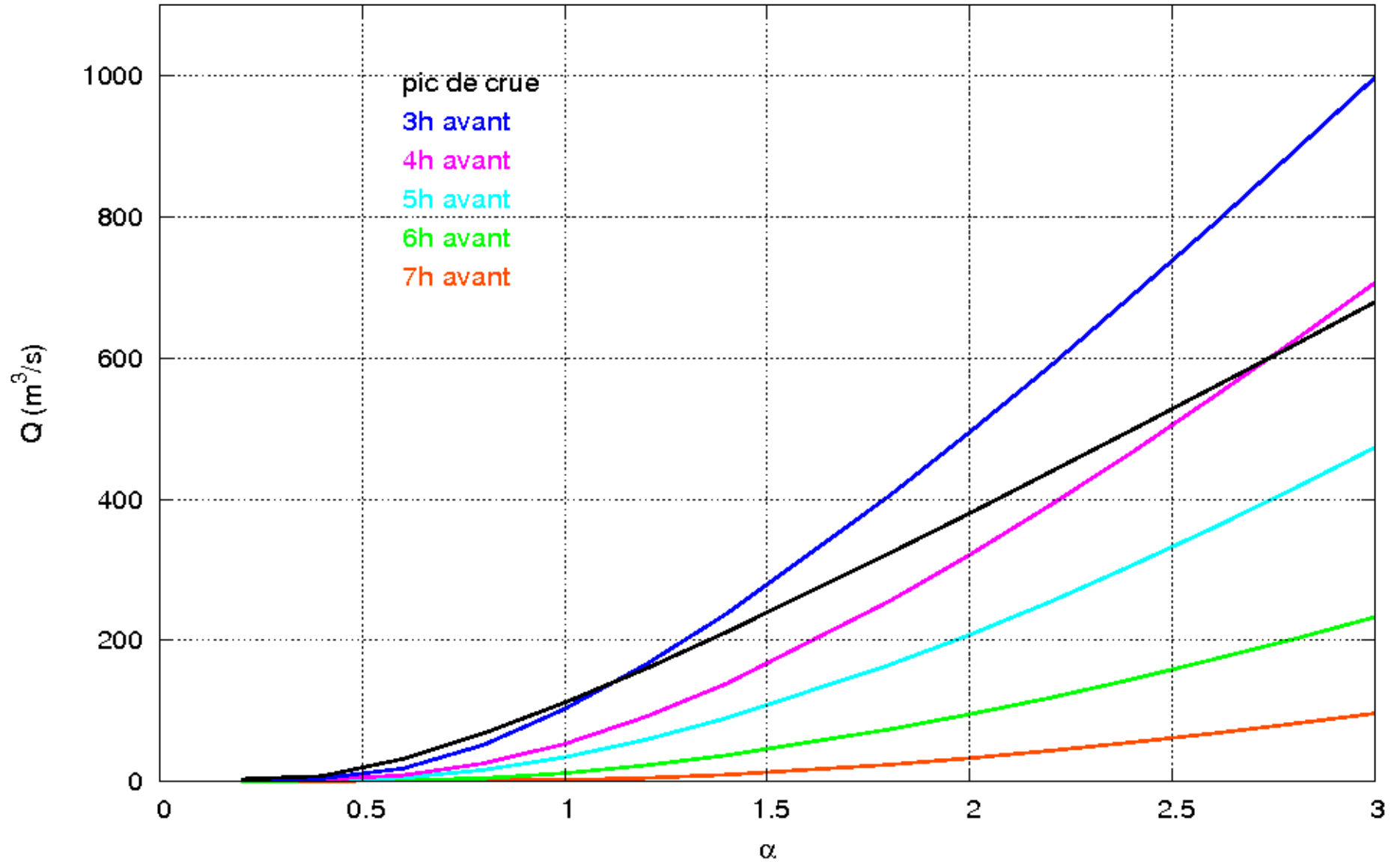
la correction de S



la correction de V



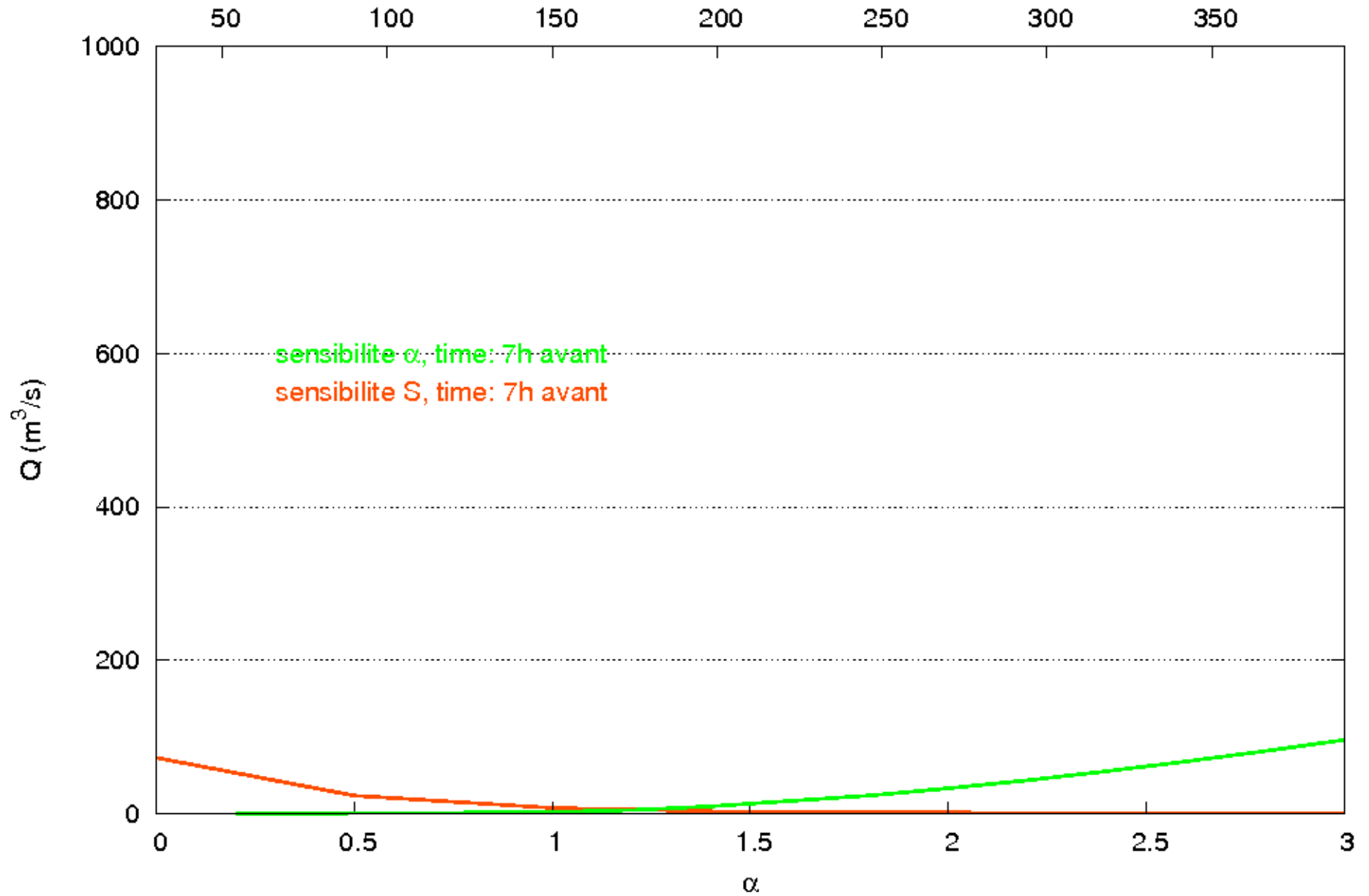
la correction de α



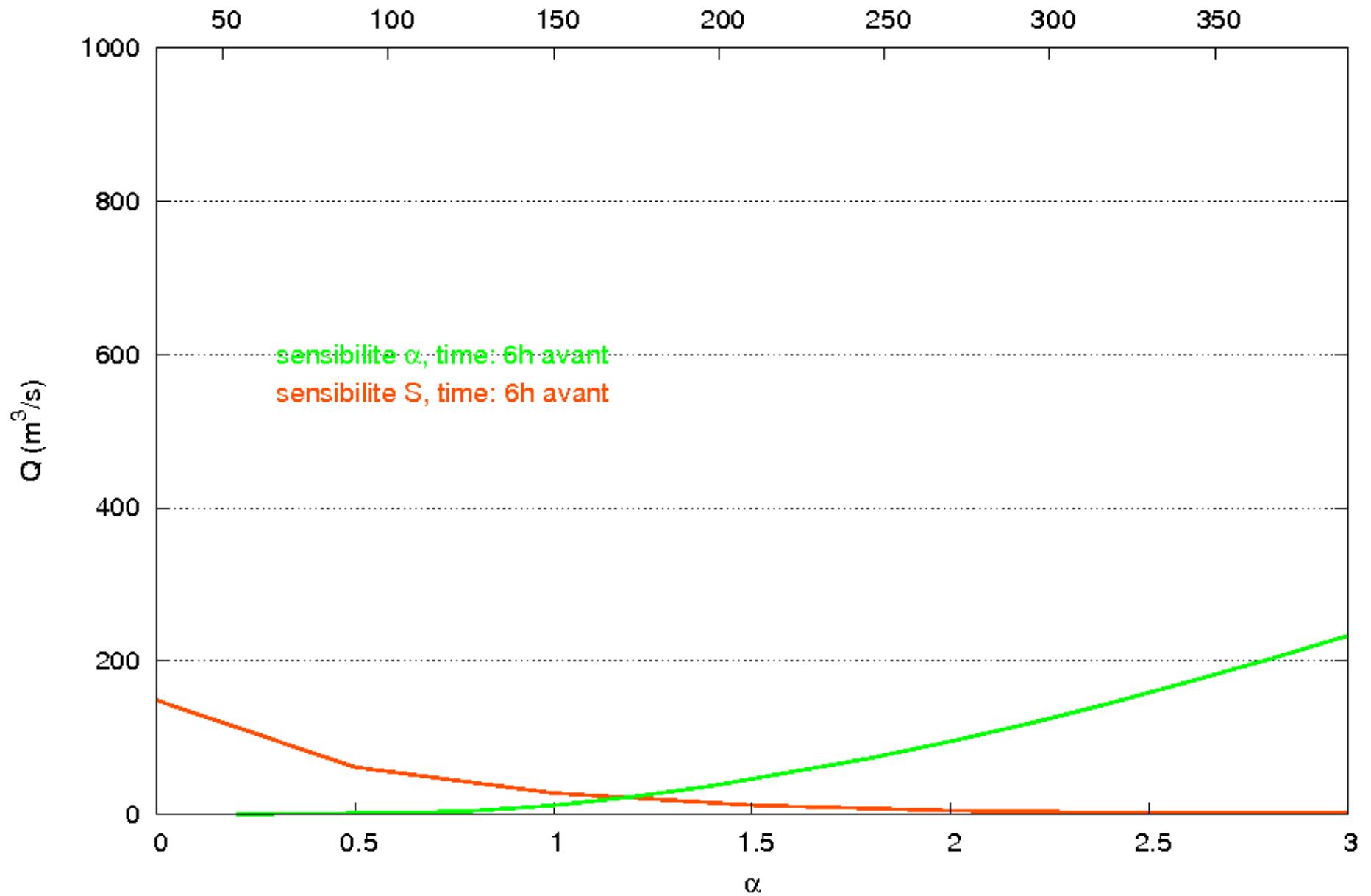
Comparaison de la correction de α et la
correction de S:

evolution en temps

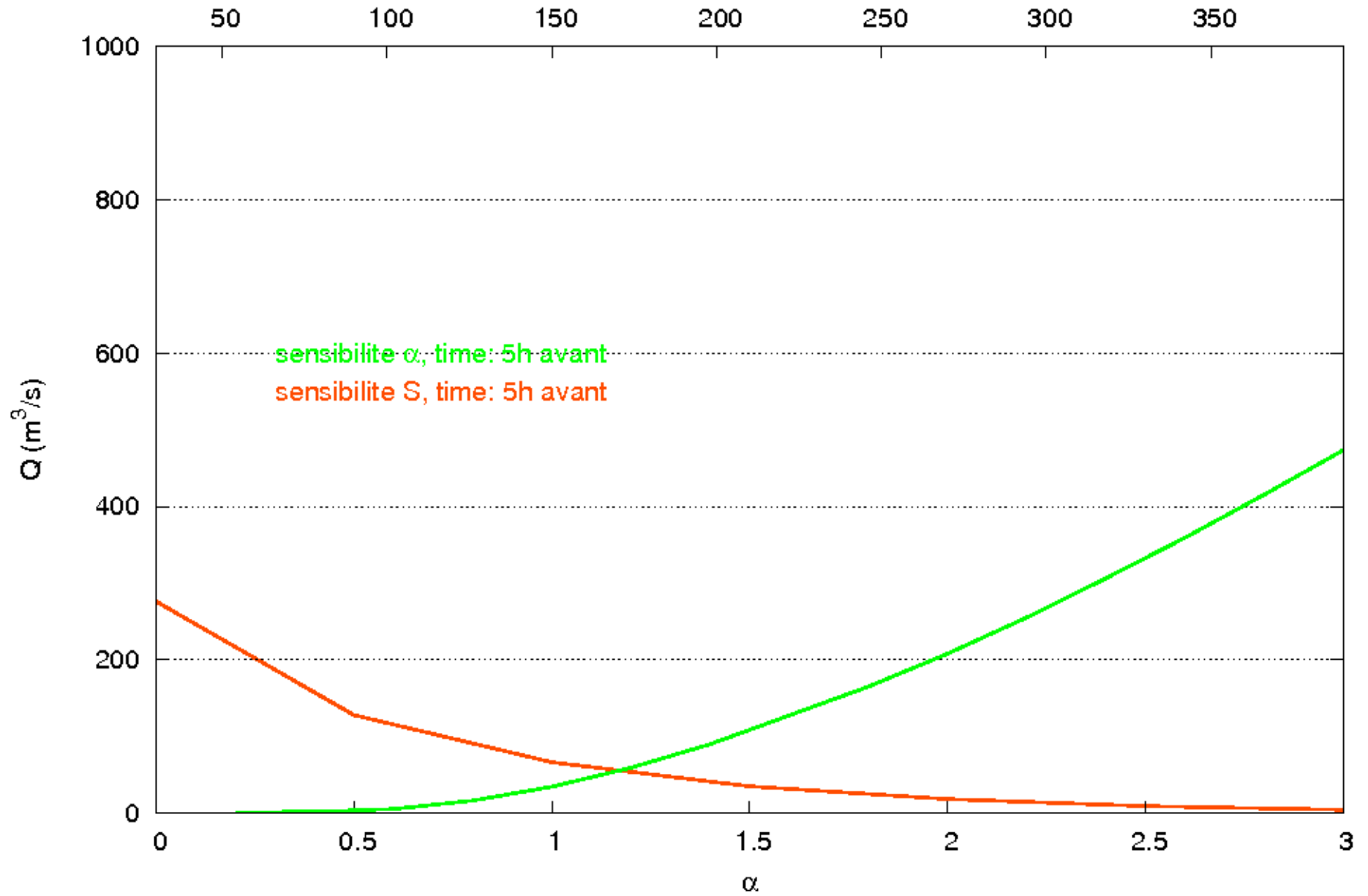
7 heures avant



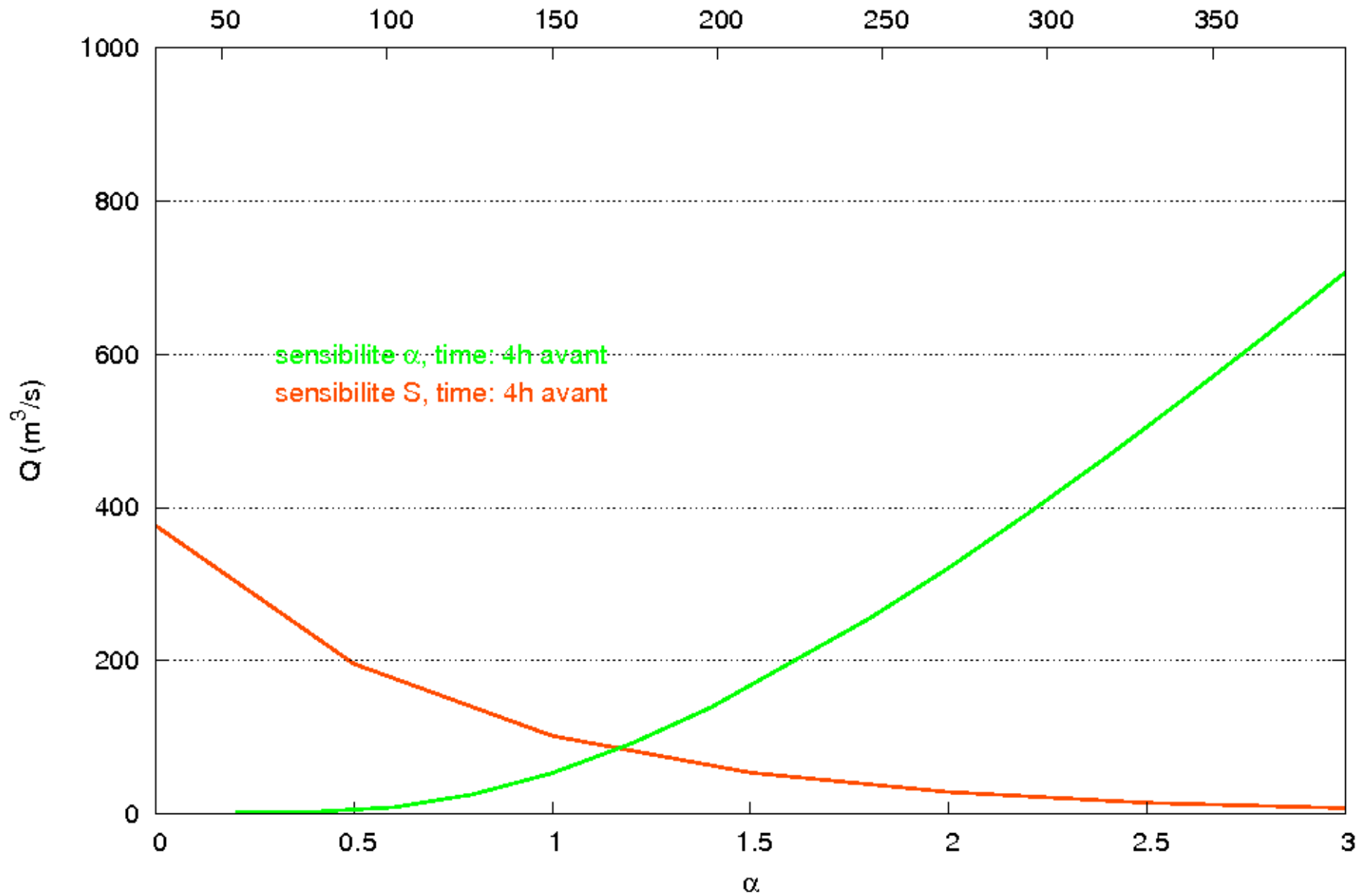
6 heures avant



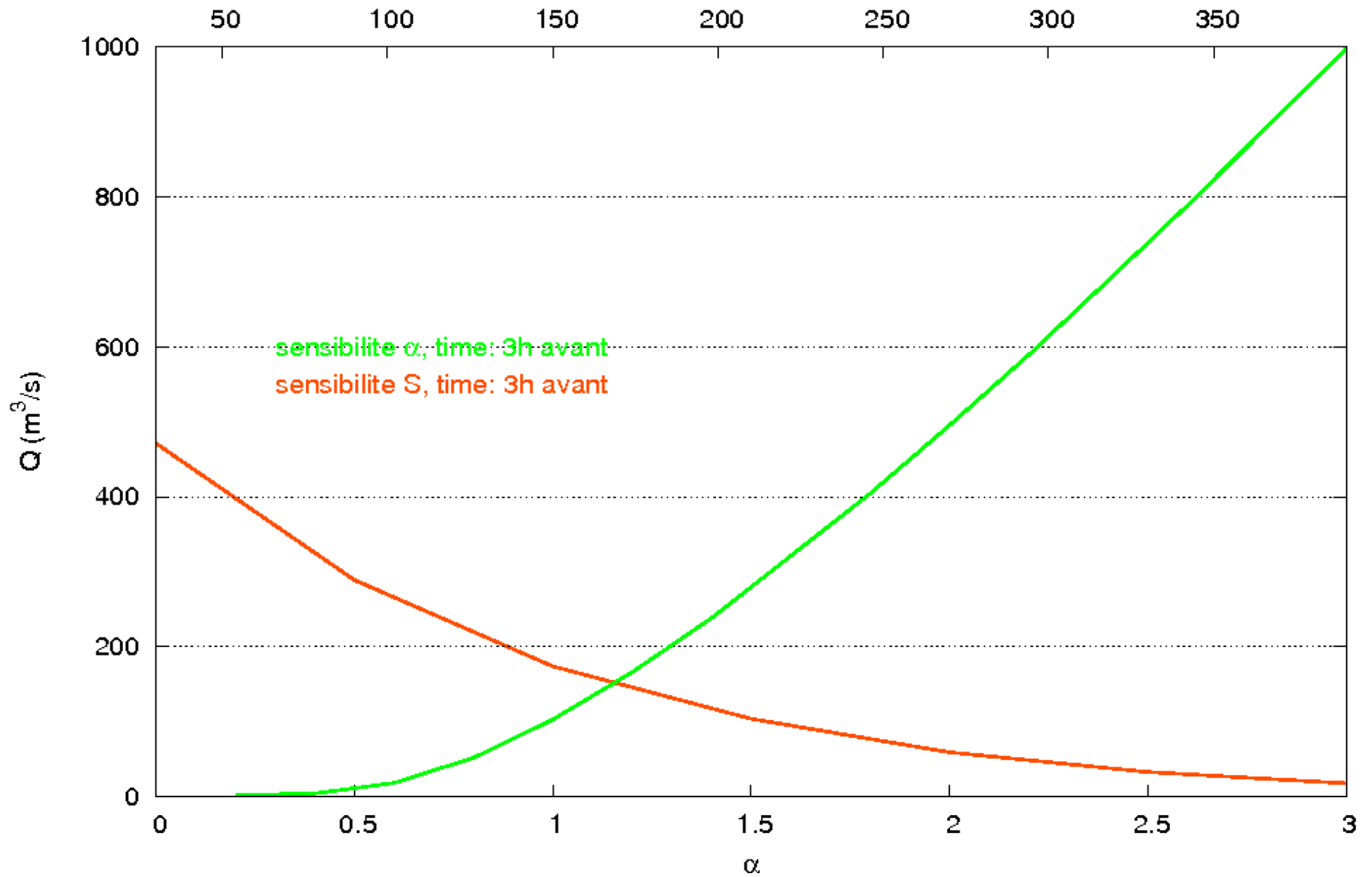
5 heures avant



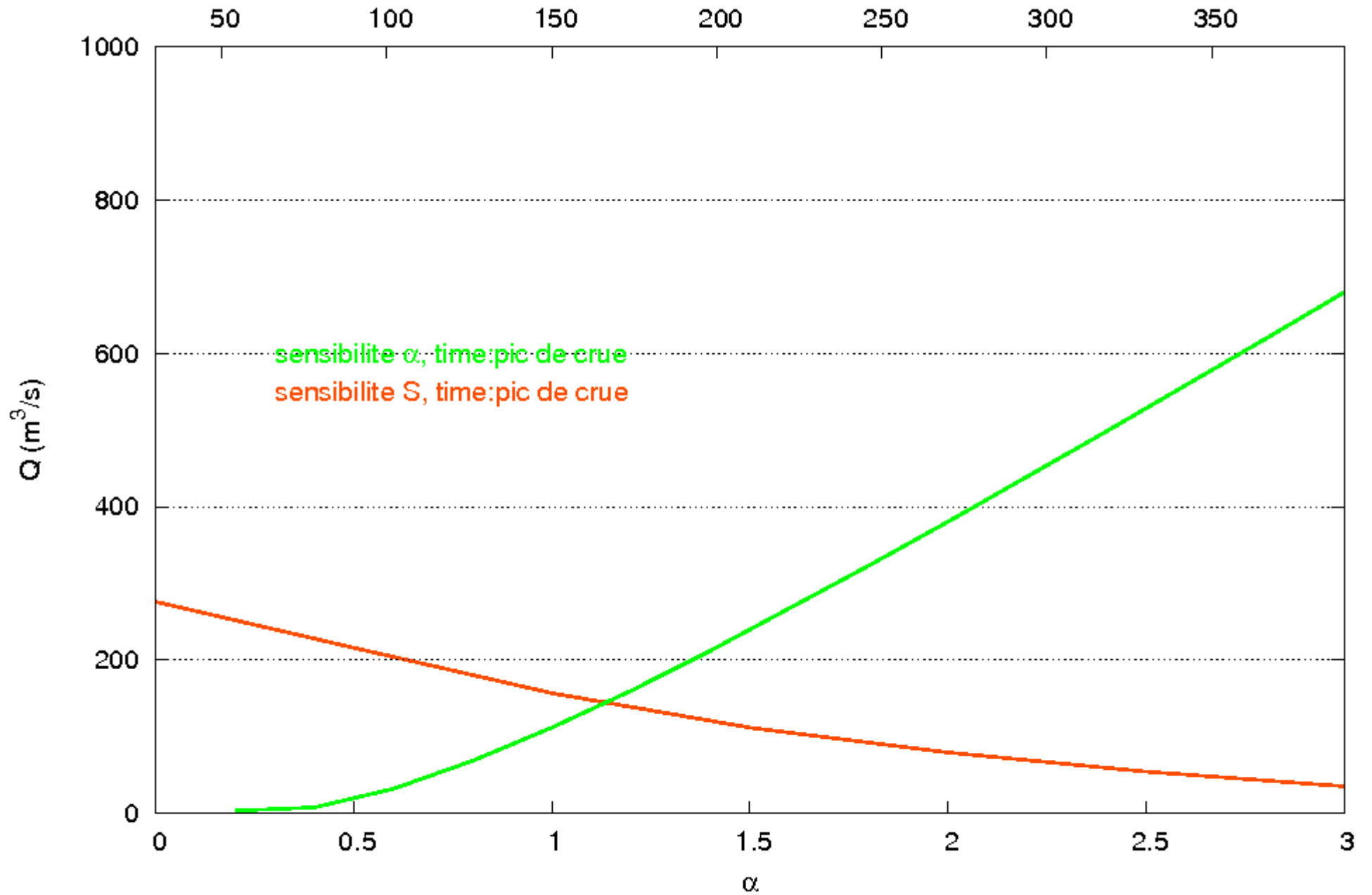
4 heures avant



3 heures avant

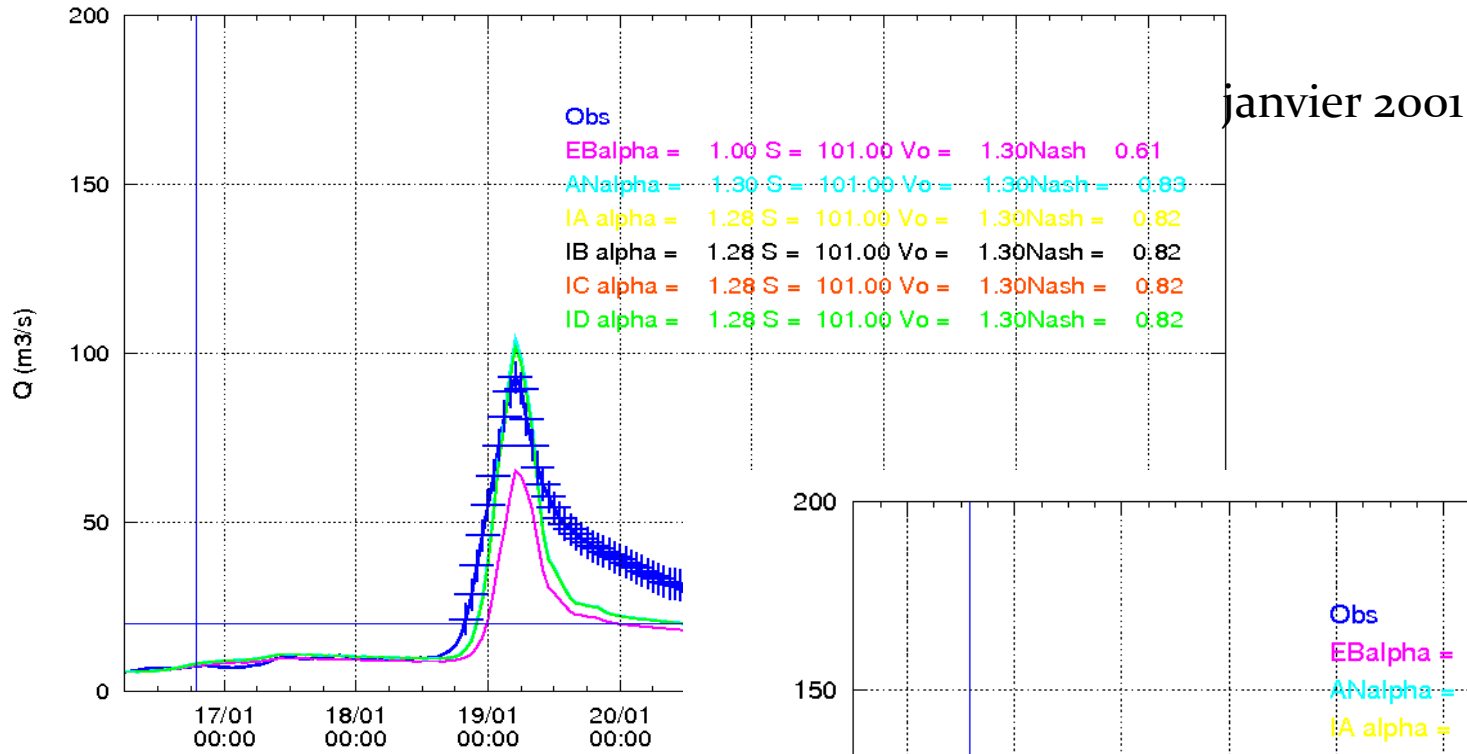


Pic de crue

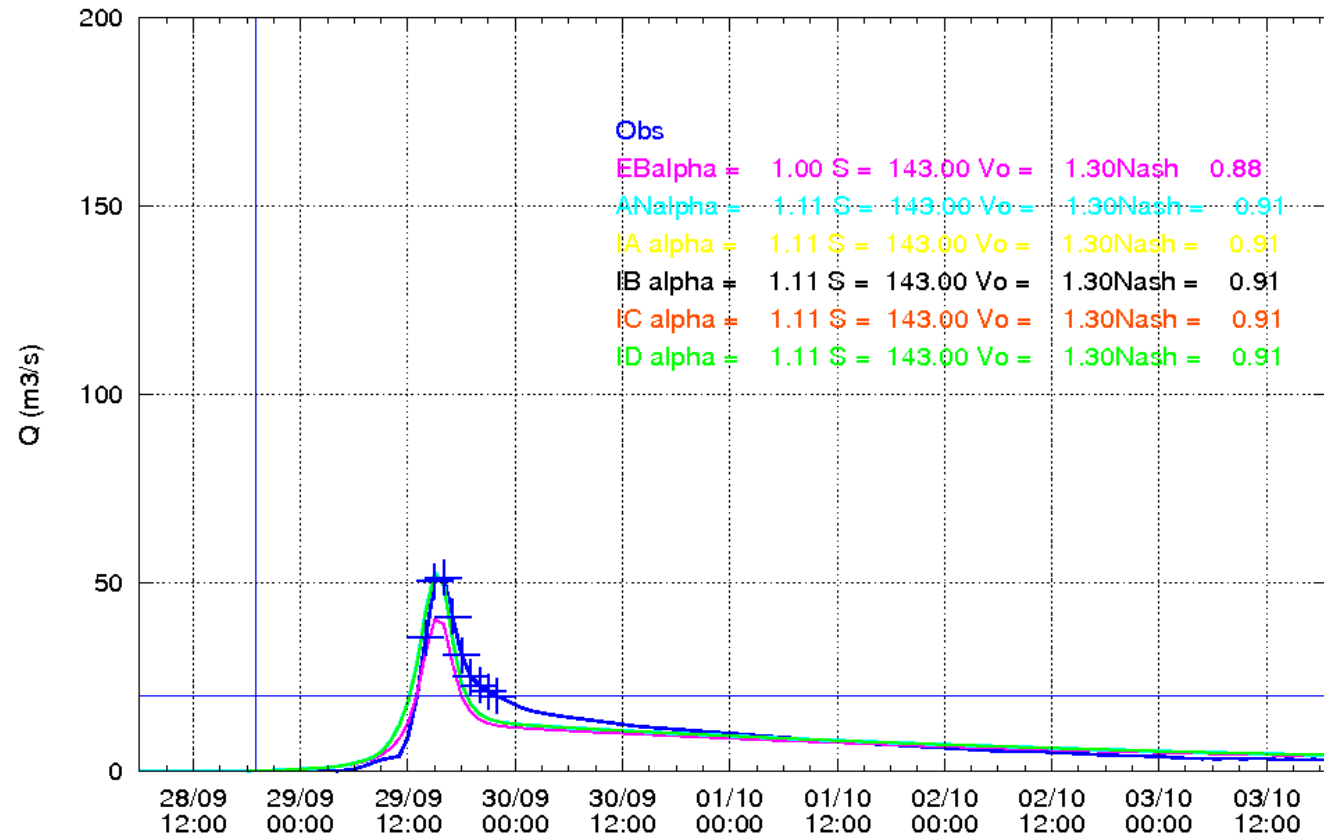


3. Calculer une réanalyse de α en assimilant tous les débits pour la pluie radar brute

Six épisodes simulés



septembre 2000



Résumé des résultats

Numéro de l'épisode	date	S (mm) assimilé, gauge	nash sans assim de α	nash avec assim de α	α	MFB *
3.	16-12-1997	150	0.24	0.46	1.53	1.74
4.	11-11-1999	168	0.54	0.58	1.30	1.09
5.	28-09-2000	143	0.86	0.91	1.11	1.79
6.	23-12-2000	117	0.53	0.67	1.25	1.50
7.	16-01-2001	101	0.61	0.82	1.28	1.53
9.	08-09-2002	238	- 0.06	-0.06	1.84	1.80

* = radar Hydran

$$\text{MFB} = \frac{\frac{1}{n} \sum G_i}{\frac{1}{n} \sum R_i}$$

pluie gauge à location, i
pluie radar à location, i

n = # gauges

Mean Field Bias et la valeur de α

Au première vu,

=> α n'est pas lié au MFB

Perspectives

1. Corriger la pluie pour chaque pas de temps

.fenêtres de 1, 2 ou 3 heures

.Corriger directement le niveau du réservoir

2. Ajouter du bruit blanc sur les pluies

. α calculé comme fonction de temps

. $\alpha = \beta dt$

3.. Prévision sous pluie future connue