

TABLE 16.2 Interpretation of the Monin–Obukhov Length L with Respect to Atmospheric Stability

L		Stability Condition
Small negative	$-100 \text{ m} < L < 0$	Very unstable
Large negative	$-10^5 \text{ m} \leq L \leq -100 \text{ m}$	Unstable
Very large (positive or negative)	$ L > 10^5 \text{ m}$	Neutral
Large positive	$10 \text{ m} \leq L \leq 10^5 \text{ m}$	Stable
Small positive	$0 < L < 10 \text{ m}$	Very stable

Saatiin siis suureen s pystygradietti

$$\frac{z}{s_*} \frac{\partial s}{\partial z} = \frac{1}{k} \phi_s (s)$$

$$s = u, \theta, q$$

$$s_* = u_*, T_*, q_*$$

$$\phi_s = \phi_m, \phi_h$$

Integrointia varten kirjoitetaan muotoon

2

$$\frac{\partial S}{\partial z} = \frac{S_*}{kz} \phi_S(\xi)$$

ja integroidaan puolittain

$$\int_{z_1}^{z_2} \frac{\partial S}{\partial z} dz = \int_{z_1}^{z_2} \frac{S_*}{kz} \phi_S(\xi) dz$$

$$\int_{z_1}^{z_2} \frac{\partial s}{\partial z} dz = s(z_2) - s(z_1)$$

$$\int_{z_1}^{z_2} \frac{s_*}{kz} \phi_s(\xi) dz = \frac{s_*}{k} \int_{z_1}^{z_2} \frac{1}{z} \phi_s(\xi) dz$$

jos olisi $\phi_s = 1$, saataisiin
logaritminen tulkilaki.

$$\frac{1}{z} \phi_5(z)$$

4

Koska ϕ_5 kuvaa poikkeaman logaritmisesta tuntilaista, jotenkin houkuttaisi kikkaila integraalikin sellaiseen muotoon josta näkisi erikseen logaritmi profiilin ja poikkeaman eli korjaustermin.

$$\frac{1}{z} \phi_5 = \frac{1}{z} (1 - 1 + \phi_5) = \frac{1}{z} - \frac{1 - \phi_5}{z}$$

$$\frac{S_*}{k} \int_{z_1}^{z_2} \frac{1}{z} - \frac{1 - \phi_s}{z} dz$$

$$= \frac{S_*}{k} \int_{z_1}^{z_2} \frac{1}{z} dz - \frac{S_*}{k} \int_{z_1}^{z_2} \frac{1 - \phi_s(z)}{z} dz$$

$$= \frac{S_*}{k} \ln \frac{z_2}{z_1}$$

Tähän mennessä siis!

6

$$\frac{S_4}{k} \left(\ln \frac{z_2}{z_1} - \int_{z_1}^{z_2} \frac{1 - \phi_s(z)}{z} dz \right)$$

Korjaustermi on siis saatu erilliseksi. Pitäisi enää osata laskea se...

(Toki voitaisiin vain sijoittaa ϕ :n määritelmä ja laskea integraali suoraan.)

Tapana on kuitenkin käsitellä asymmetrisiä: 7

$$(psi) \quad \Psi_s(\xi) = \int_0^{\xi} \frac{1 - \phi_s(x)}{x} dx$$

Nyt:

$$\begin{aligned} & \Psi_s(\xi_2) - \Psi_s(\xi_1) \\ &= \int_0^{\xi_2} \frac{1 - \phi_s(x)}{x} dx - \int_0^{\xi_1} \frac{1 - \phi_s(x)}{x} dx \\ &= \int_{\xi_1}^{\xi_2} \frac{1 - \phi_s(x)}{x} dx \end{aligned}$$

Jos lähdetään aiemmasta muodosta

8

$$\int_{z_1}^{z_2} \frac{1 - \phi_3(z)}{z} dz = \int_{z_1}^{z_2} \frac{1 - \phi_3\left(\frac{z}{L}\right)}{z} dz$$

[ja tehdään muuttujien vaihto $\xi = \frac{z}{L}$
eli $z = \xi L$, $\frac{dz}{d\xi} = L \Rightarrow dz = L d\xi$]

$$= \int_{\xi_1}^{\xi_2} \frac{1 - \phi(\xi)}{\xi L} L d\xi = \int_{\xi_1}^{\xi_2} \frac{1 - \phi(\xi)}{\xi} d\xi$$

Siis, meillä oli:

$$s(z_2) - s(z_1) = \frac{S_*}{k} \left(\ln \frac{z_2}{z_1} - \int_{z_1}^{z_2} \frac{1 - \phi_S(\frac{z}{L})}{z} dz \right)$$

ja kaiken edellisen jälkeen se saadaan muotoon

$$\left[s(z_2) - s(z_1) = \frac{S_*}{k} \left(\ln \frac{z_2}{z_1} - \psi_S(\xi_2) + \psi_S(\xi_1) \right) \right]$$

$$\text{missä } \psi_S(\xi) = \int_0^\xi \frac{1 - \phi_S(x)}{x} dx$$

(Prujussa tähän meni vain 1 rivi...)

korjaus funktio: $\psi_S(\xi) = \int_0^{\xi} \frac{1 - \phi_S(x)}{x} dx$

10

Neutraalissa tilanteessa $L \approx \infty$ ja

$$\phi_m\left(\frac{z}{L}\right) = \phi_m(0) = 1 \quad \text{ja korjaus} = 0.$$

$\phi_h(0)$ joko on 1 (pruun) tai jokin muu vakio (stall). Tällöinkin profiili on logaritminen.

esim. $\frac{\partial \theta}{\partial z} = \frac{T_*}{kz} \phi_h\left(\frac{z}{L}\right)$
↖ \approx vakio, kun $L \approx \infty$

Universalifunktio eli Businger-Dyer muoto 11

peruste:

$$\phi_m(\xi) = \phi_n(\xi) = 1 + 5\xi$$

$$h = h, q$$

$$\left[\psi_{m,h}(\xi) = -5\xi \right]$$

$$\psi(\xi) = \int_0^{\xi} \frac{1 - \phi(x)}{x} dx$$

$$\phi_m(s) = (1 - 16s)^{-1/4}$$

12

$$\left[\psi_m = 2 \ln \frac{1+x}{2} + \ln \frac{1+x^2}{2} + \frac{\pi}{2} - 2 \tan^{-1} x \right]$$

$$\text{missä } x = \frac{1}{\phi_m} = (1 - 16s)^{1/4}$$

$$\phi_{n,q}(s) = (1 - 16s)^{-1/2}$$

$$\left[\psi_{n,q} = 2 \ln \frac{1+y}{2} \right]$$

$$\text{missä } y = \frac{1}{\phi_{n,q}} = (1 - 16s)^{1/2}$$

Huomautus: koska mukana on termejä
muotoa

$$(1-16\xi)^{\frac{1}{2}} = \sqrt{1-16\xi} \quad \text{ja}$$

$$(1-16\xi)^{\frac{1}{4}} = \sqrt[4]{1-16\xi}$$

niitä pitäisi olla $1-16\xi \geq 0$

$$1-16\frac{z}{L} \geq 0$$

mutta nämä olivat epästabiilille tilanteelle
jolloin $L < 0$, joten ongelman ei tule.

Laitetaan integrointi rajoiksi $z_1 = z_0$, $z_2 = z$,

$$u(z) = \frac{u_*}{k} \left(\ln \frac{z}{z_0} - \psi_m \left(\frac{z}{L} \right) + \psi_m \left(\frac{z_0}{L} \right) \right)$$

$$\theta(z) - \theta_0 = \frac{T_*}{k} \left(\ln \frac{z}{z_{0h}} - \psi_h \left(\frac{z}{L} \right) + \psi_h \left(\frac{z_{0h}}{L} \right) \right)$$

$$q(z) - q_0 = \frac{q_*}{k} \left(\ln \frac{z}{z_{0q}} - \psi_h \left(\frac{z}{L} \right) + \psi_h \left(\frac{z_{0q}}{L} \right) \right)$$

$$u(z_0) = 0 \quad , \quad \theta(z_{0h}) = \theta_0 \quad , \quad q(z_{0q}) = q_0$$

θ_0, q_0 eivät mene noltaan, u menee

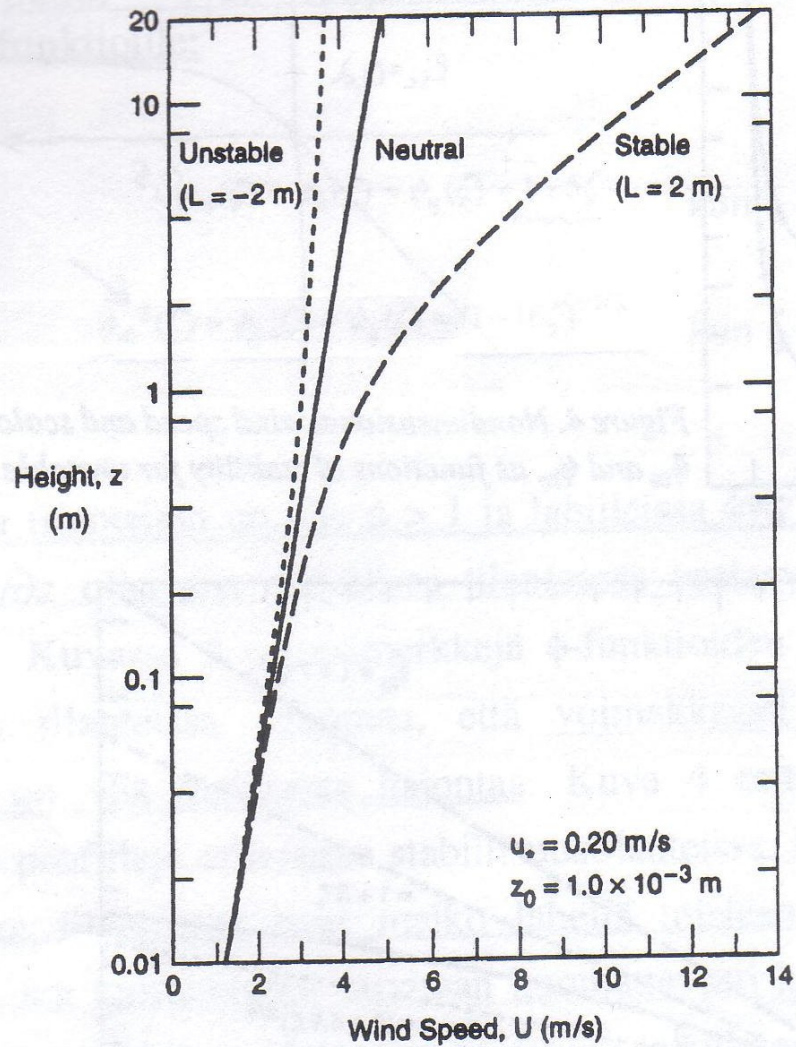
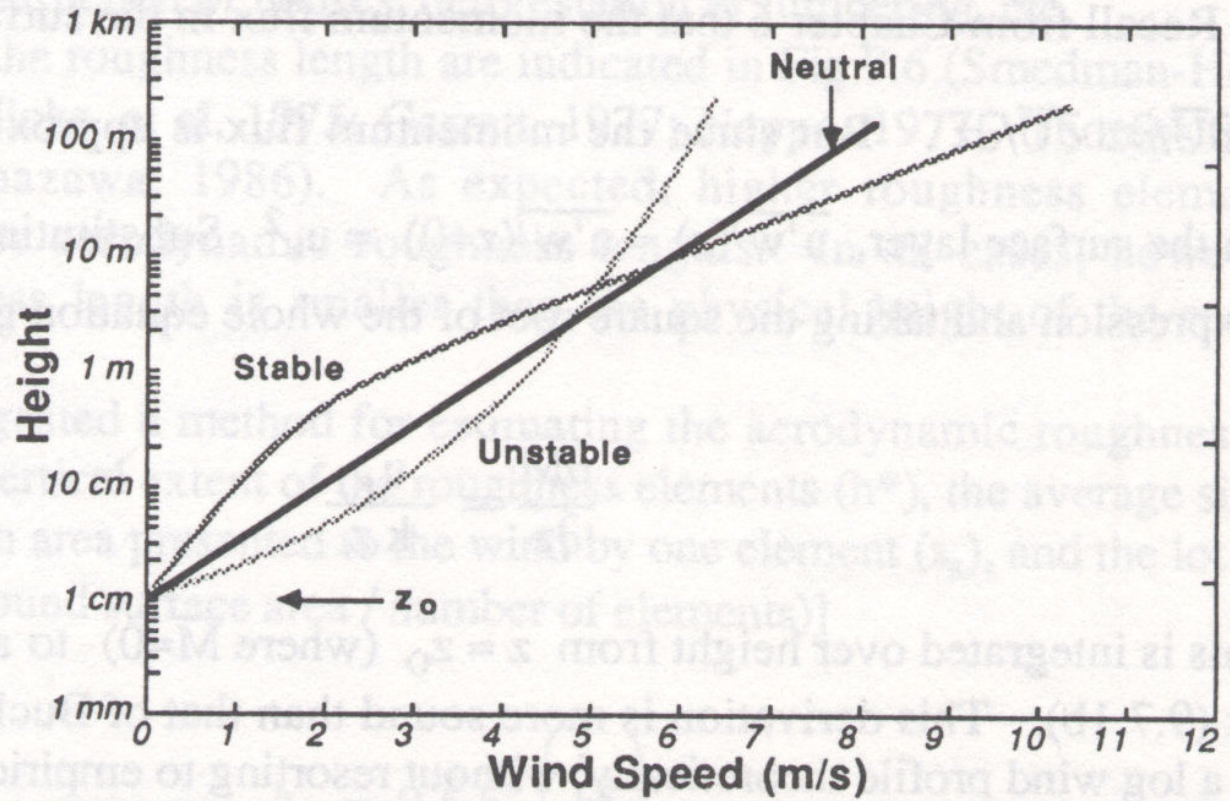


Figure 6. Sample wind speed profiles. Conditions are as labeled. The ψ_m in eq 97 is based on the Businger-Dyer form (eq 79 and Figure 4) for the unstable case and on the Dutch formulation (eq 83 and Figure 5) for the stable case.

Fig. 9.5
Typical wind speed profiles vs. static stability in the surface layer.



9.7.1 Wind Profile in Statically Neutral Conditions

$$u(z) = \frac{u_*}{k} \left(\ln \frac{z}{z_0} - \Psi_m \left(\frac{z}{L} \right) + \Psi_m \left(\frac{z_0}{L} \right) \right)$$



$$\ln \frac{z}{z_0} = \ln z - \ln z_0$$

$$u(z_2) - u(z_1) = \frac{u_*}{k} \left(\ln z_2 - \ln z_1 - \Psi_m \left(\frac{z_2}{L} \right) + \Psi_m \left(\frac{z_1}{L} \right) \right)$$

— ei tarvitse tietää z_0 :aa

— jos tiedettäisiin L ja u_2 ja u_1 ,
voitaisiin ratkaista u_*

samoin θ :lle ja q :lle,

16

$\theta(z_2) - \theta(z_1)$
 $q(z_2) - q(z_1)$ laskemiseksi ei tarvitse tietää
 $\theta_0, q_0, z_{0h}, z_{0q}$

Jos tiedettäisiin L , voitaisiin ratkaista
 T_* ja q_* .

Voidaan arvata L , $L_1 = \infty$ esimerkiksi
laskea u_*^1, T_*^1, q_*^1 , laskea näistä
uusi L_2 , sen avulla uudet u_*^2, T_*^2, q_*^2 , jne.

Toivotaan että laskenta konvergoi, ja näin saadaan u_* , T_* , q_* ja L .

Edelleenkäin ei tunneta θ_0 , z_{0h}
 q_0 , z_{0q}

mutta voidaan sopia että $\theta(z_1) = \theta_0$, $z_{0h} = z_1$
 $q(z_1) = q_0$, $z_{0q} = z_1$

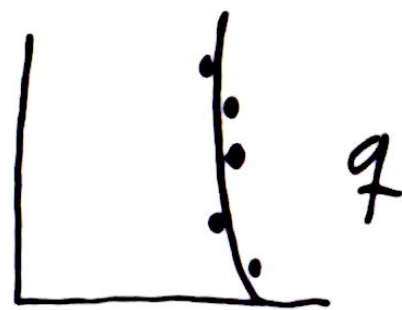
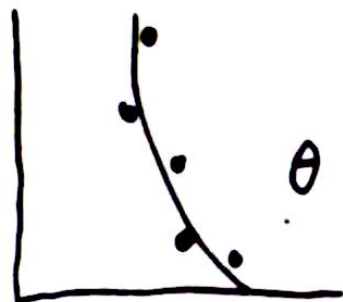
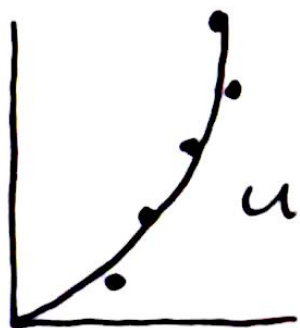
Nyt tiedetään kaikki ja päästään piirtämään θ :n ja q :n profiilit.

Profiileista voi sitten katsoa uudet arvot
näille suureille lähempänä pintaa.

18

Samoin tunnelle, jos u_x ja L

tunnetaan, voidaan etsiä z_0 jossa $u(z_0) = 0$.



Jos mittauksia on useammalta korkeudelta,
pitää sovittaa käyriä dataan.

Tuntemattomia ovat u_* , T_* , q_* , ja

$L = f(u_*, T_*, q_*)$ joten oikeastaan

kaikki 3 käyrää pitäisi sovittaa dataan
yhtä aikaa.

Sisäinen rajakerros

20

Kun tuuli puhaltaa alustalta toiselle

