

### 「計算科学が拓く世界」第5回

# スーパーコンピュータを 用いた気象の予測

防災研究所 榎本 剛 enomoto.takeshi.3n@kyoto-u.ac.jp 2014年5月8日5時限

# 数値予報精度の向上

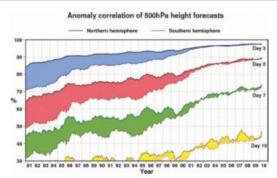


Fig. 1. Evolution of forecast skill for the extratropical Northern and Southern Hemispheres, January 1980-March 2010. Anomaly correlation coefficients of 3, 5, 7, and 10-day ECMWF 500-mb height forecasts plotted as 12-month running means. Shading shows differences in scores between hemispheres at the forecast ranges indicated (adapted and extended from Simmons and Hollingsworth 2002).

Shapiro et al. 2010

### 今日のお話

- ・ 数値天気予報の歴史
- ・ データ同化
- ・ 大気大循環モデル
- · 台風進路予測
- · 課題

数値予報の歴史

### 数値天気予報の父たち

- V. Bjerknes (1904)
   原理的に数値天気予報は可能
- L. F. Richardson (1922)手計算でやってみたが...
  - →145 hPa/6hの非現実的な気圧変化
- ・ J. Charney, R. Fjørtoft and J. von Neuman (1950) ENIACを使った1日予報

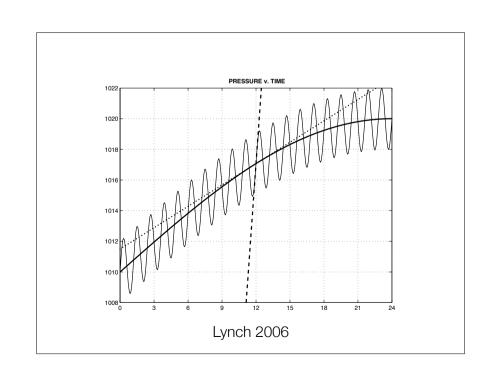
### 数値気象予測のための必要十分条件

- 1. 現在の大気の状態の精度のよい推定値
- 2. 大気の状態の時間発展を記述する精度の良い方程式系

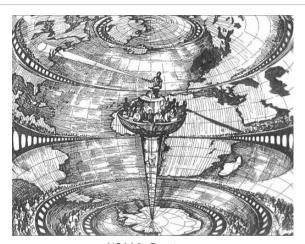
Bjerknes 1904

### Richardsonの実験

- ・鉛直に積分した浅水モデルでの理想実験
- ・ 傾圧モデルでの気圧変化傾向の試算
  - ・ 145 hPa/6hの非現実的な気圧変化
- ・将来高速な計算が可能になれば実現しうる夢



### 予報工場



NOAA/L. Bengtsson

# ENIAC: Electronic Numerical Integrator and Computer

- ・世界最初の汎用電子計算機(1946年)
- ・ John Mauchly とPresper Eckertが設計
- ・ Mauchlyは計算で天気予報をしたいと考え、 コンピュータに興味を持った
- ・ cf. Colossus: 英国でMax Herman Alexander Newmanが 考案し、Thomas HaroldFlowersが製作。 ドイツの暗号解読に利用

# ENIACによる世界初の数値天気予報

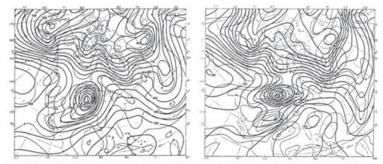
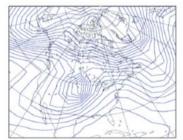


Figure 1. The ENIAC forecast starting at 0300 urc, 5 January, 1949. Left panel: Analysis of 500 hPa geopotential (thick lines) and absolute varticity (thin lines). Right panel: Forecast height and vorticity (from Charney, et al., 1950), height units are hundreds of feet, contour interval is 200 ft. Vorticity units and contour interval are 10–5 s-1. One line is a mitted from the southern edge and two lines from the remaining edge her remaining edge.

Lynch and Lynch 2008

### MATLABによる再現



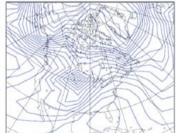
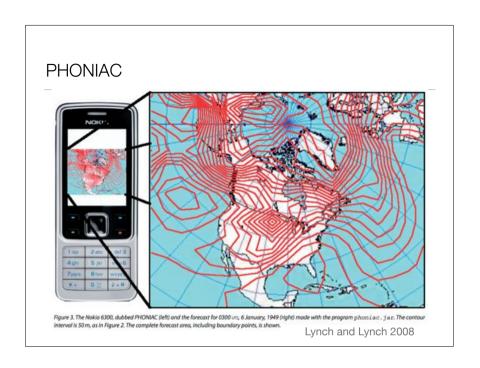


Figure 2. Reconstruction of the ENIAC 24-hour forecast starting at 0300 urc, 5 January, 1949. Left panel: Analysis of 500 hPa geopotential. Right panel 24-hour forecast geopotential made with the program eniac.m. No contour smoothing has been applied and boundary rows have been clipped, as in CFAV. The contour interval is 50m.

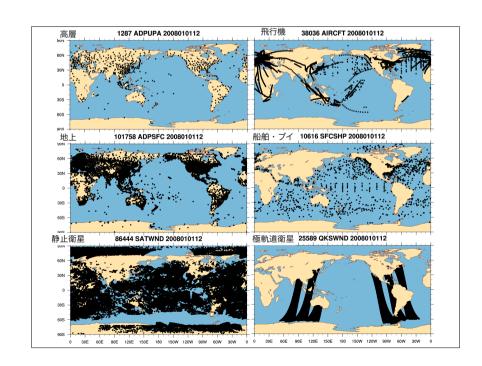
Lynch and Lynch 2008



### データ同化

# データ同化とは

- ・数値天気予報に必要な初期値を作る。
- ・予測と観測との重み付き平均。



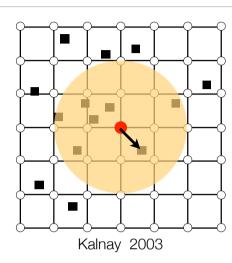
### 品質管理

- データが信頼できるか確認。
- ・可能なものは修正。
- ・気候値や予報値から大きく外れていないか。
- ・ 航路から外れていないか。

### 統計的推定

- ・ 2つの気温の測定値
- ・ 誤差に関する仮定: バイアスなし、分散は既知、無相関
- ・ 平均二乗誤差を最小化

### データ同化



### データ同化の原理

● 精度の良いデータに重く、悪いデータに軽く重みをつけて平均する。

$$x^{\mathbf{a}} = \frac{1/\sigma_1^2}{1/\sigma_1^2 + 1/\sigma_2^2} x_1 + \frac{1/\sigma_2^2}{1/\sigma_1^2 + 1/\sigma_2^2} x_2 \tag{1}$$

$$\frac{1}{\sigma^{a2}} = \frac{1}{\sigma_1^2} + \frac{1}{\sigma_2^2} \tag{2}$$

• 予報を観測で修正する。(1: 予測 $x^{\mathrm{f}}$ , 誤差 $\eta$ , 2: 観測y, 誤差 $\varepsilon$ )

$$x^{\mathbf{a}} = x^{\mathbf{f}} + \frac{1/\sigma_{\varepsilon}^2}{1/\sigma_{\eta}^2 + 1/\sigma_{\varepsilon}^2} (y - x^{\mathbf{f}})$$
 (3)

### 観測演算子

- ・観測と予測とを比較する。
- ・ 観測の場所に内挿。
- ・モデルの変数から観測の変数を作る。

### 大気大循環モデル

## 様々なデータ同化手法

- ・ 最適内挿法: 最小二乗法に基づく。
- ・ 3次元変分法: 最尤法に基づく。 非線型の観測演算子を利用可。
- ・ 4次元変分法: 時刻の異なるデータを利用可。
- アンサンブル・カルマンフィルタ: 日々変動する予報誤差が得られる。

### 数値モデルとは

- 物理法則を プログラムで表現
- 離散化
- パラメタ化



### 物理法則

- 運動方程式
- ・熱力学の式
- ・連続の式

$$\frac{\partial \zeta}{\partial t} = \frac{1}{a(1-\mu^2)} \frac{\partial N_v}{\partial \lambda} - \frac{1}{a} \frac{\partial N_u}{\partial \mu} - \mathcal{D}(\zeta), \tag{1}$$

$$\frac{\partial \delta}{\partial t} = \frac{1}{a(1-\mu^2)} \frac{\partial N_u}{\partial \lambda} - \frac{1}{a} \frac{\partial N_u}{\partial \nu} - \nabla^2 (E + \Phi + RT_0 \ln p_s) - \mathcal{D}(\delta), \tag{2}$$

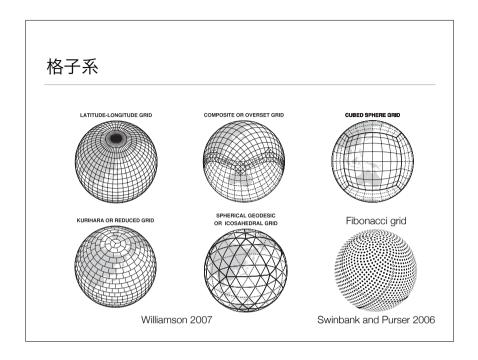
$$\frac{\partial T'}{\partial t} = -\frac{1}{a(1-\mu^2)} \frac{\partial (UT')}{\partial \lambda} - \frac{1}{a} \frac{\partial (VT')}{\partial \mu} + T'\delta$$

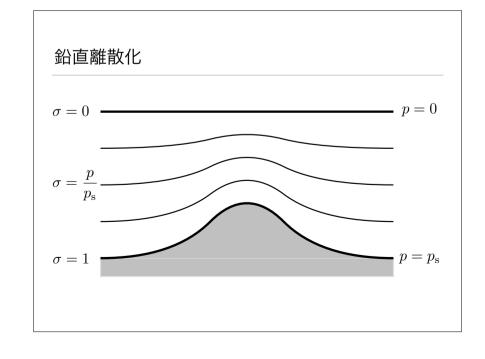
$$-\dot{\sigma} \frac{\partial T'}{\partial \sigma} + \frac{RT_v\omega}{c_p \sigma p_s} + \frac{Q_{\text{elip}}}{c_p r} - \mathcal{D}(T'), \tag{3}$$

$$\frac{\partial q}{\partial t} = -\frac{1}{a(1-\mu^2)} \frac{\partial (Uq)}{\partial \lambda} - \frac{1}{a} \frac{\partial (Vq)}{\partial \mu} + q\delta - \dot{\sigma} \frac{\partial q}{\partial \sigma} - \mathcal{D}(q), \tag{4}$$

$$\frac{\partial \ln p_s}{\partial t} = -\int_0^1 \left( \frac{U}{a(1-\mu^2)} \frac{\partial \ln p_s}{\partial \lambda} + \frac{V}{a} \frac{\partial \ln p_s}{\partial \mu} + \delta \right) d\sigma, \tag{5}$$

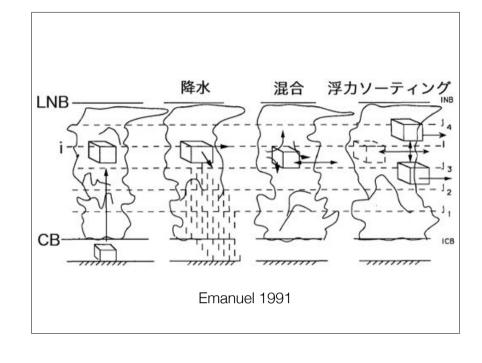
# 球面調和函数

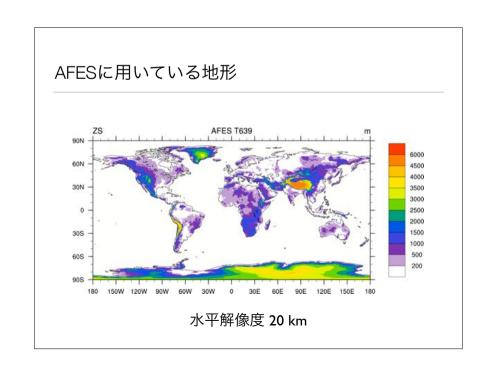


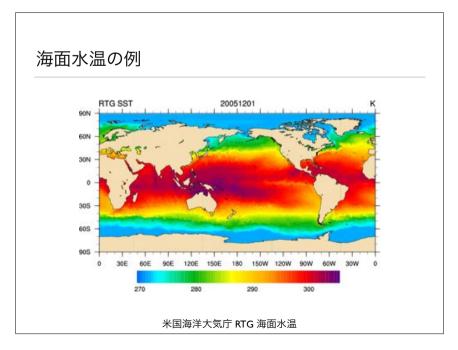


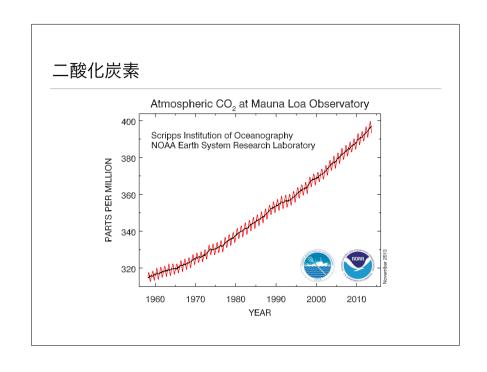
### パラメタ化

- ・格子間隔より小さな現象
- ・格子の量で表現
- ・物理的考察、観測事実に基づく経験則
- 乱流, 積雲対流, 雲物理



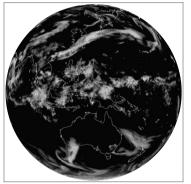






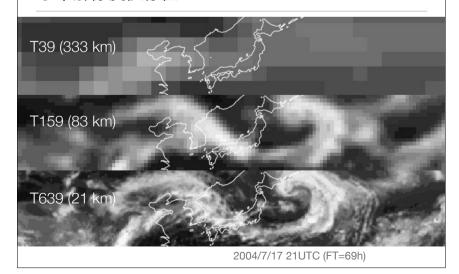
# AFES

- 地球シミュレータ用 大気大循環モデル
- ・スペクトル変換法
- · 格子間隔~約10 km



Numaguti et al. 1997; Ohfuchi et al. 2004; Enomoto et al. 2008; Kuwano-Yoshida et al. 2011

### 水平解像度依存性



### 気象の予測

- ・ 偏微分方程式をコンピュータで解く
- ・観測データを同化した初期値
- ・ 地形, 海面水温・海氷等の境界条件
- ・ 物理法則をプログラムしたモデル

### 台風進路予測

