

# Smoothed Particle Hydrodynamics

岡本 崇 (筑波大学計算科学研究センター)

# SPH法の特徴

- 粒子法である
  - 流体を粒子の重ね合わせで表現
- Lagrangian 的方法
  - 粒子と共に動く座標系
  - 高密度領域で高解像度
  - 宇宙分野で広く使われている
    - 天体は密度揺らぎが重力崩壊することにより形成されるから

# 長所と短所

## • 長所

- 密度の高い所で自動的に解像度も高くなる
- ガリレイ不変
- 多次元の実装が簡単
- 安定

## • 短所

- 密度の低い所の解像度が低い
- 低精度（空間0次精度）
- 不連続面が苦手
- 安定（変なことをしていても止まらない）

# Basics

- ある領域での物理量  $f(\mathbf{x})$  の平均値を有限で球対称な kernel  $W(\mathbf{x};h)$  を用いて次のように表す

$$\langle f \rangle(\mathbf{x}) = \int W(\mathbf{x} - \mathbf{x}'; h) f(\mathbf{x}') d\mathbf{x}'$$

where  $\int W(\mathbf{x}) d\mathbf{x} = 1$  and  $W(\mathbf{x}) = W(-\mathbf{x})$

- 微分は部分積分を用いて

$$\begin{aligned} \langle \nabla f \rangle(\mathbf{x}) &= \int W(\mathbf{x} - \mathbf{x}'; h) \nabla_{\mathbf{x}'} f(\mathbf{x}') d\mathbf{x}' \\ &= - \int \{ \nabla_{\mathbf{x}'} W(\mathbf{x} - \mathbf{x}') \} f(\mathbf{x}') d\mathbf{x}' \\ &= \int \{ \nabla W(\mathbf{x} - \mathbf{x}') \} f(\mathbf{x}') d\mathbf{x}' \end{aligned}$$

# 精度

- $f(x')$  を  $x$  の周りで展開

$$f(x') \simeq f(x) + f^{(1)}(x)(x - x') + \frac{f^{(2)}(x)}{2}(x - x')^2 + \dots$$

- $\langle f \rangle(x) = \int W(x - x'; h) f(x') dx'$  に代入

$$\langle f \rangle(x) = f(x) + \frac{h_{\text{eff}}^2}{4} \nabla^2 f(x) + \mathcal{O}(h_{\text{eff}}^4)$$

$$\text{where } h_{\text{eff}}^2 \equiv 2 \int x^2 W(x; h) dx$$

空間2次精度

# 離散化

- 積分の離散化

- $d\mathbf{x}_i = \frac{m_i}{\rho_i}$  と体積要素を置き換え,

$$\langle f \rangle(\mathbf{x}) \simeq \sum_j W(\mathbf{x} - \mathbf{x}_j; h) f_j \frac{m_j}{\rho_j}$$

- 一般には  $\sum_j W(\mathbf{x} - \mathbf{x}_j; h) \frac{m_j}{\rho_j} \neq 1$  なので

$$\langle f \rangle(\mathbf{x}) \simeq f(\mathbf{x}) \sum_j W(\mathbf{x} - \mathbf{x}_j; h) \frac{m_j}{\rho_j} + \dots$$

となり、空間0次の項がすでに誤差を含む

- これが SPH 法最大の問題である

(ただし、Inutsuka 2002 の定式化ではこの問題は解消されている)

# 定式化(9)

- 物理量  $f$  として密度  $\rho$  を考える

$$\rho_i \simeq \langle \rho \rangle(\mathbf{x}_i) \simeq \sum_j \rho_j \frac{m_j}{\rho_j} W(r_{ij}; h) = \sum_j m_j W(r_{ij}; h)$$

- Lagrange 形式の流体の方程式

$$\dot{\rho} = -\rho \nabla \cdot \mathbf{v},$$

$$\dot{\mathbf{v}} = -\frac{1}{\rho} \nabla P,$$

$$\dot{u} = -\frac{P}{\rho} \nabla \cdot \mathbf{v},$$

$$P = (\gamma - 1)\rho u$$

# 定式化(2)

- 連続の式は不要
- 運動方程式は  $\frac{\nabla P_i}{\rho_i} = \nabla \left( \frac{P_i}{\rho_i} \right) + \frac{P_i}{\rho_i^2} \nabla \rho_i$  を用いて
  - 第一項:  $\nabla \left( \frac{P_i}{\rho_i} \right) = \sum_j \frac{P_j}{\rho_j} \frac{m_j}{\rho_j} \nabla W(r_{ij}, h)$
  - 第二項:  $\frac{P_i}{\rho_i^2} \nabla \rho_i = \frac{P_i}{\rho_i^2} \sum_j m_j \nabla W(r_{ij}, h)$

$$\dot{\mathbf{v}}_i = -\frac{\nabla P_i}{\rho_i} = -\sum_j m_j \left( \frac{P_j}{\rho_j^2} + \frac{P_i}{\rho_i^2} \right) \nabla W(r_{ij}, h)$$

- $i$  と  $j$  に対して反対称であり、作用反作用の法則を満たす



# 定式化(3)

- エネルギー方程式

$$\begin{aligned}\rho_i \nabla_i \cdot \mathbf{v}_i &= \nabla_i \cdot (\rho_i \mathbf{v}_i) - \mathbf{v}_i \cdot \nabla_i \rho_i \\ &= \sum_j \frac{m_j}{\rho_j} (\rho_j \mathbf{v}_j) \nabla_i W(r_{ij}, h) - \mathbf{v}_i \sum_j m_j \nabla_i W(r_{ij}, h) \\ &= \sum_j m_j (\mathbf{v}_j - \mathbf{v}_i) \nabla_i W(r_{ij}, h)\end{aligned}$$

$$\therefore \dot{u} = -\frac{P_i}{\rho_i} \nabla_i \cdot \mathbf{v}_i = \frac{P_i}{\rho_i} \sum_j m_j (\mathbf{v}_i - \mathbf{v}_j) \cdot \nabla W(r_{ij}, h)$$

- 次の対称化された形よりも性質が良い

$$\dot{u}_i = \frac{1}{2} \sum_j m_j \left( \frac{P_i}{\rho_i^2} + \frac{P_j}{\rho_j^2} \right) (\mathbf{v}_i - \mathbf{v}_j) \nabla_i W(r_{ij}, h)$$

# Artificial viscosity (1)

- 衝撃波を扱うためには人工粘性を用いる必要がある
- 人工粘性項を $Q_{ij}$ として運動方程式, エネルギー方程式はそれぞれ次のようになる

$$\dot{v}_i = - \sum_j m_j \left( \frac{P_j}{\rho_j^2} + \frac{P_i}{\rho_i^2} + Q_{ij} \right) \nabla W(r_{ij}; h)$$

$$\dot{u}_i = \sum_j m_j \left( \frac{P_i}{\rho_i} + \frac{1}{2} Q_{ij} \right) \mathbf{v}_{ij} \cdot \nabla W(r_{ij}; h)$$

- 何処にどれだけの粘性が必要かは計算を  
やってみるまで分からない

# Artificial viscosity (2)

- Monaghan (1997) のものを紹介

$$Q_{ij} = \begin{cases} \frac{\alpha v_{\text{sig}} \mathbf{e}_{ij}}{\bar{\rho}_{ij}} & \mathbf{r}_{ij} \cdot \mathbf{v}_{ij} < 0 \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

where  $\bar{\rho}_{ij} = \frac{1}{2}(\rho_i + \rho_j)$  and  $v_{\text{sig}} = \frac{1}{2}(c_i + c_j - 3\mathbf{v}_{ij} \cdot \mathbf{e}_{ij})$

- また、shear で人工粘性が働かないよう

$$f_i = \frac{|\nabla_i \cdot \mathbf{v}_i|}{|\nabla_i \cdot \mathbf{v}_i| + |\nabla \times \mathbf{v}_i| + \epsilon c_i / h_i} \text{ を導入し,}$$

$$\tilde{Q}_{ij} = Q_{ij} \frac{1}{2}(f_i + f_j) \text{ を用いることが多い (Balsara '95)}$$

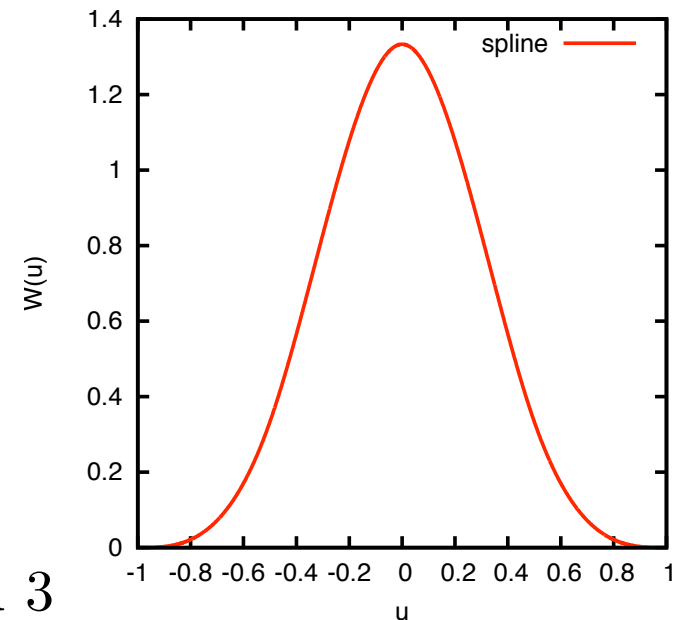
# SPH Kernel

- Gaussian と spline kernel が良く使われる
- 今回用いる spline kernel

$$W(r; h) = \frac{\sigma}{h^D} \begin{cases} 1 - 6u^2 + 6u^3 & 0 \leq u \leq \frac{1}{2}, \\ 2(1 - u)^3 & \frac{1}{2} \leq u \leq 1, \\ 0 & \text{otherwise,} \end{cases}$$

where  $u = \frac{r}{h}$ ,

and  $\sigma = \frac{4}{3}$ ,  $\frac{40}{7\pi}$ , and  $\frac{8}{\pi}$  for  $D = 1, 2, \text{ and } 3$



# Smoothing length

- 近傍の平均粒子間隔の2倍程度以上離れた粒子からの寄与は考えない

$$\frac{h}{2} \sim \left( \frac{m_i}{\rho_i} \right)^{\frac{1}{D}}$$

h 内の粒子数を  $N_{\text{ngb}}$  に固定

- h は粒子ごとに異なる
  - $W(r_{ij}; h) \rightarrow W(r_{ij}, h_i)$ ,  $\nabla W(r_{ij}, h) \rightarrow \nabla W(r_{ij}; h_i)$
  - 運動方程式は  $i, j$  に対して反対称でなくなる

$$\nabla W(r_{ij}; h) \rightarrow \nabla \bar{W}_{ij}, \text{ where } \bar{W}_{ij} = \frac{1}{2} [W(r_{ij}, h_i) + W(r_{ij}; h_j)]$$

# 最小作用の原理からの導出

- Springel & Hernquist (2003)
  - 内部エネルギー,  $u$ , ではなく、エントロピー変数  $A(s) = (\gamma - 1)u\rho^{1-\gamma}$  ( $\therefore P = A(s)\rho^\gamma$ ) を用いる

$$L(\mathbf{q}, \dot{\mathbf{q}}) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N m_i \dot{\mathbf{r}}_i^2 - \frac{1}{\gamma - 1} \sum_{i=1}^N m_i A_i \rho_i^{\gamma-1}$$

where  $\mathbf{q} = (\mathbf{r}_1, \dots, \mathbf{r}_N, h_1, \dots, h_N)$

- 拘束条件  $\phi_i(\mathbf{q}) = \alpha h_i^D \rho_i - m_p N_{\text{ngb}} = 0$

where  $\alpha = 2, \pi$ , and  $\frac{4}{3}\pi$ , for  $D = 1, 2$ , and  $3$ , respectively.

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} - \frac{\partial L}{\partial q_i} = \sum_{j=1}^N \lambda_j \frac{\partial \phi_j}{\partial q_i}$$

# 導出(続き)

- $h_i$  での偏微分から  $\lambda_i = \frac{m_i}{\alpha h^D} \frac{P_i}{\rho_i^2} \left[ 1 + \frac{h_i}{D\rho_i} \left( \frac{\partial \rho_i}{\partial h_i} \right) \right]^{-1}$
- これを用いて方程式の最初の半分から

$$m_i \dot{\mathbf{v}}_i = \sum_{j=1}^N m_j \frac{P_j}{\rho_j^2} \left[ 1 + \frac{h_j}{D\rho_j} \left( \frac{\partial \rho_j}{\partial h_j} \right) \right]^{-1} \nabla_i \rho_j$$

$$\nabla_i \rho_j = m_i \nabla_i W(r_{ij}; h_j) + \delta_{ij} \sum_{k=1}^N m_k \nabla_i W(r_{ik}; h_i) \quad \text{に注意し,}$$

$$\dot{\mathbf{v}}_i = - \sum_{j=1}^N m_j \left[ f_i \frac{P_i}{\rho_i^2} \nabla_i W(r_{ij}; h_i) + f_j \frac{P_j}{\rho_j^2} \nabla_i W(r_{ij}; h_j) \right]$$

$$f_i = \left( 1 + \frac{h_i}{D\rho_i} \frac{\partial \rho_i}{\partial h_i} \right)^{-1}$$

# Entropy

- 断熱では  $dA/dt = 0$
- 衝撃波によるエントロピー生成だけを考えれば良い

$$\frac{dA_i}{dt} = \frac{1}{2} \frac{\gamma - 1}{\rho_i^{\gamma-1}} \sum_j^N m_j Q_{ij} \mathbf{v}_{ij} \cdot \nabla_i \bar{W}_{ij}$$



# 近傍粒子探索

- 全ての粒子について例えば密度を

$$\rho_i = \sum_j^N m_j W(r_{ij}; h_i)$$

のように求めると、その手間は $N^2$ となる

- 今の場合,  $r > h$  で  $W = 0$  なので  $h$  内に含まれる粒子だけ効率良く見つけてくれば良い.

- 重力計算が Tree 法の場合は Tree が, P<sup>3</sup>M の場合は chain-list がそのまま使える

# 時間積分

- 一般的には Leap-frog 法が良く使われる
  - あまり精度の良い時間積分を用いても仕方がない
  - 自己重力系と異なり、加速度を求めるのに位置だけではなく速度も必要なため、一次精度で外挿して得られた速度を用いる
  - 内部エネルギー（またはエントロピー）も普通にやると時間一次精度になる。

# 実習: Shock tube

- 1次元問題
  - 領域の左側と右側に密度・圧力の異なる静止した流体を置き、時刻 0 に間の壁を取り除く → 衝撃波の発生

$$\rho_L = 1$$

$$P_L = 1$$

$$v_L = 0$$

$$\rho_R = 0.25$$

$$P_R = 0.1$$

$$v_R = 0$$

# Shock-tube

- Makefile

```
#OPT += -DPERIODIC=1.0  
OPT += -DONE_D_SHOCKTUBE  
#OPT += -DTWO_D_KH  
#OPT += -DTHREE_D_SEDOV  
#OPT += -DREDUCEVISC  
#OPT += -DAC
```

のように編集してコンパイル

- 実行

%cd shocktube と移動して、%../sph shocktube.param  
と parameter file を与えると実行できる.

# Parameter files

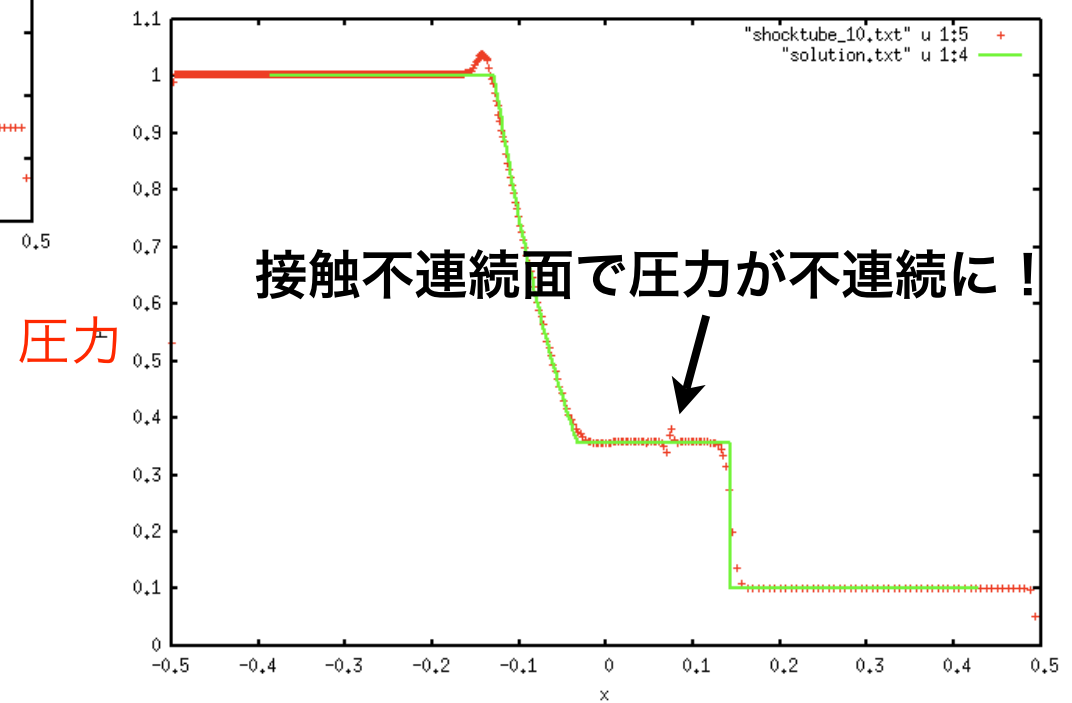
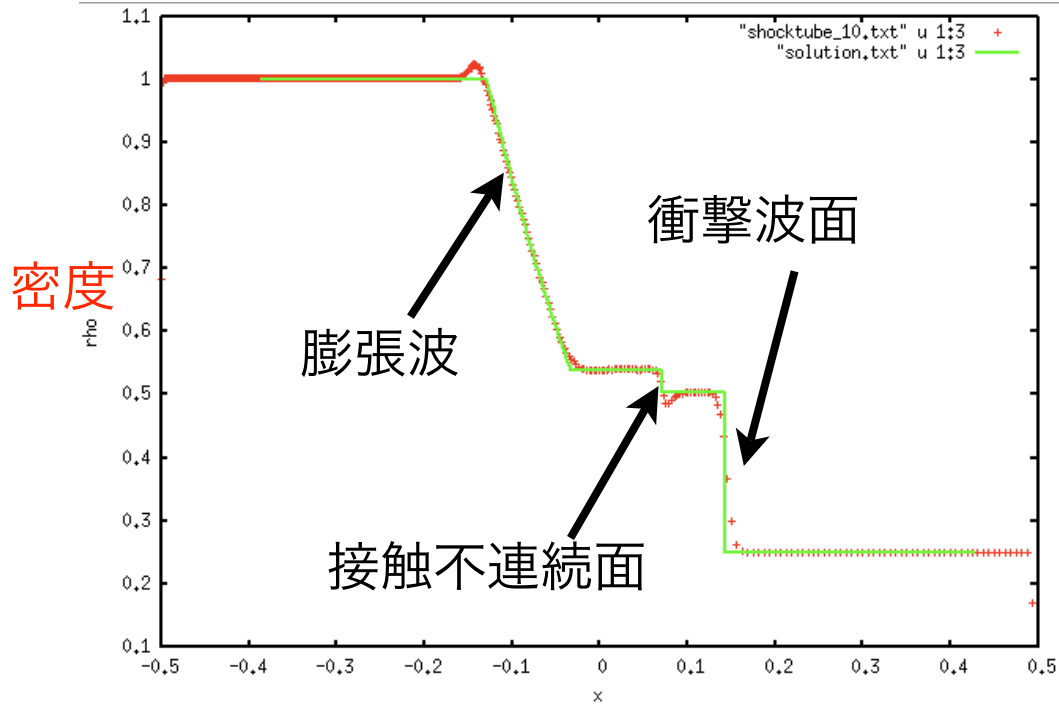
- shocktube.param

OutputFileBase	shocktube	結果の出力用ファイル名
Ngrid	400	粒子数 (1次元あたり)
Gamma	1.666666666666667	$\gamma$
ArtBulkViscConst	1.0	人工粘性の強度
CourantFac	0.25	時間刻みを調節
BegTime	0	計算開始時刻
MaxTime	0.1	計算終了時刻
DtOutput	0.01	結果出力間隔
Nngb	5	SPH 計算に用いる近傍粒子の数

# 結果の確認

- “solution.txt” に  $t = 0.1$  での解析解が与えてある ( $x, v, \rho, P$  の順)
- $t = 0.1$  の結果は, “shocktube\_10.txt” という file に出力されている.  
#  $x, v, \rho, u, P$
- シミュレーション結果と比較してみよ

# 結果



# 人工粘性の改良

- $\alpha$ が定数ではなく衝撃波の外側では減衰するように  
$$\dot{\alpha} = -\frac{\alpha}{\tau} + \alpha_c \max(0, -\nabla \cdot v)$$
 みたいな感じに
- Makefile の -DREDUCEVISC の前の#を取って再コンパイル
- %cd shocktube
- %../sph shock\_variable\_alpha.param  
この parameter file の中では新たに “MinAlpha”, “ViscDecayLength” が与えられている。MinAlpha は  $\alpha$  の下限値を、ViscDecayLength は smoothing length の何倍の距離で MinAlpha まで減衰するかを与えている。
- 実行して結果を前と比較せよ



# 人工熱伝導率の導入

- 接触不連続面で圧力の高い方から低い方へ熱を流してやり, 圧力を連続的にする

$$\left. \frac{du_i}{dt} \right|_{\text{cond}} = \sum_j^N \frac{m_j}{\bar{\rho}_{ij}} v_{\text{sig}}^u \alpha_c (u_i - u_j) \hat{\mathbf{r}}_{ij} \cdot \nabla_i \bar{W}_{ij}$$

- 問題点
  - どうやって接触不連続面を見つけるか?
  - 熱を流し過ぎると負のエントロピーを持つものが出てくる可能性が...

# とりあえず実行

- Makefile

```
OPT += -DONE_D_SHOCKTUBE
```

```
OPT += -DREDUCEVISC
```

```
OPT += -DAC
```

としてコンパイル

- 実行

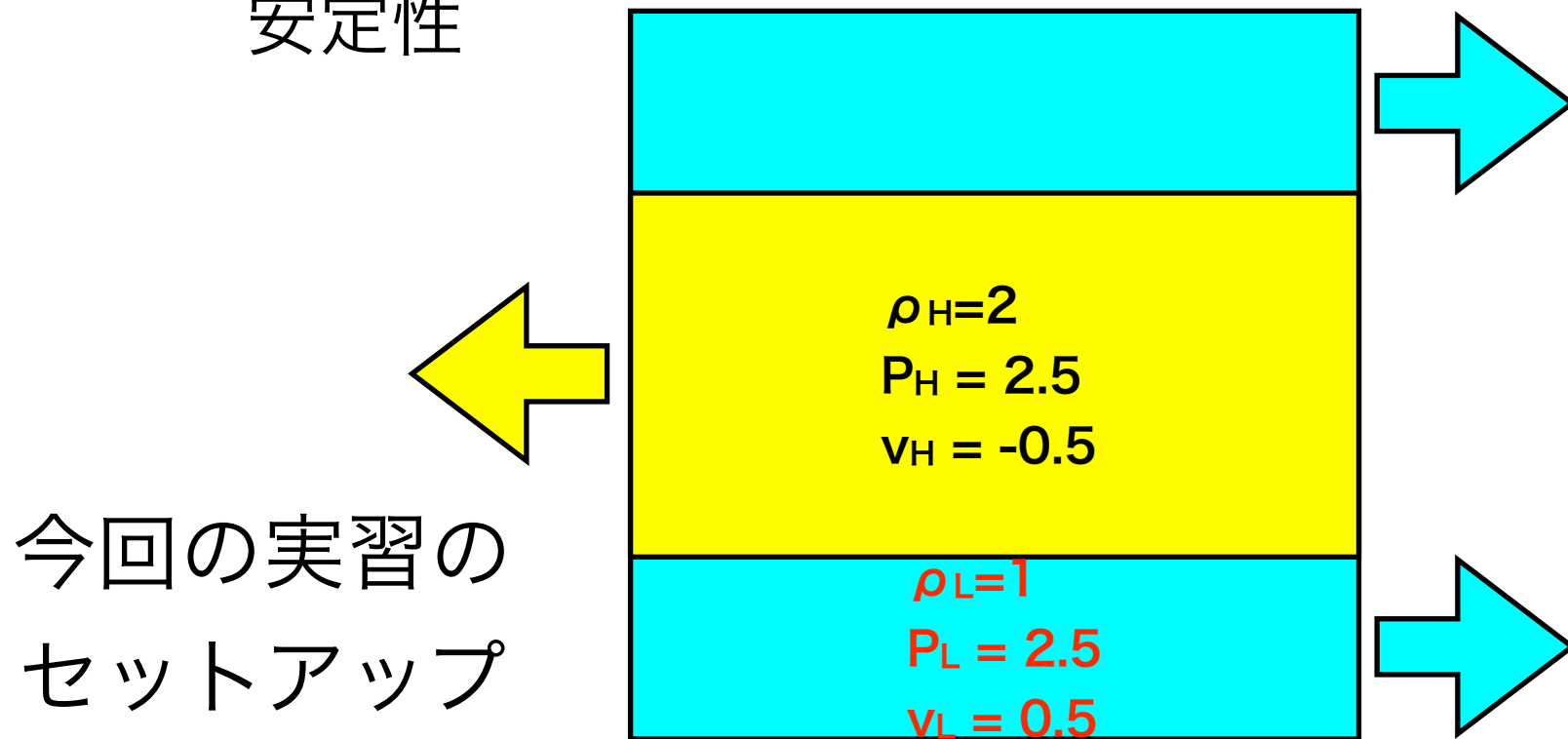
```
%cd shocktube
```

```
%../sph shock_ac.param
```

- “shock\_ac.param” 内の “ArtBulkCondConst” が人工熱伝導率を決めている
- 実行して結果を他の場合と比較せよ. とくに接触不連続面での圧力の振る舞いに注目.

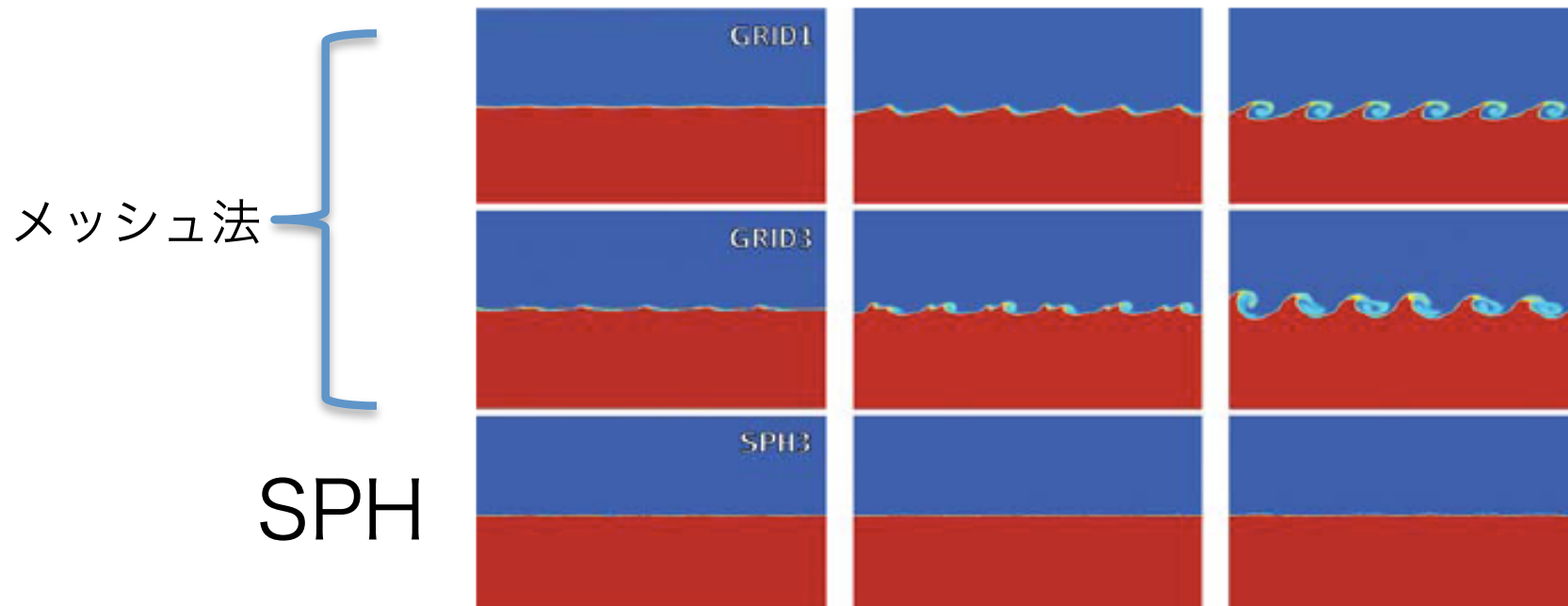
# Kelvin-Helmholtz instability

- 2次元問題
  - 速度の異なる流れの境界面上に発生する不安定性



# KHI in SPH

- Okamoto et al. 2003 や Agertz et al. 2007 によると, SPH では Kelvin-Helmholtz 不安定性が解けない



# 実際に動かす

- Makefile

```
#OPT += -DONE_D_SHOCKTUBE
```

```
OPT += -DTWO_D_KH
```

```
#OPT += -DTHREE_D_SEDOV
```

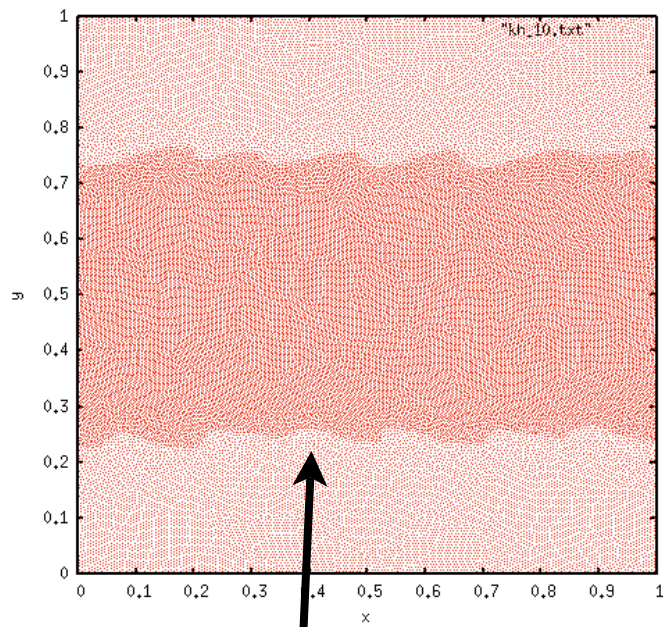
```
#OPT += -DREDUCEVISC
```

```
#OPT += -DAC
```

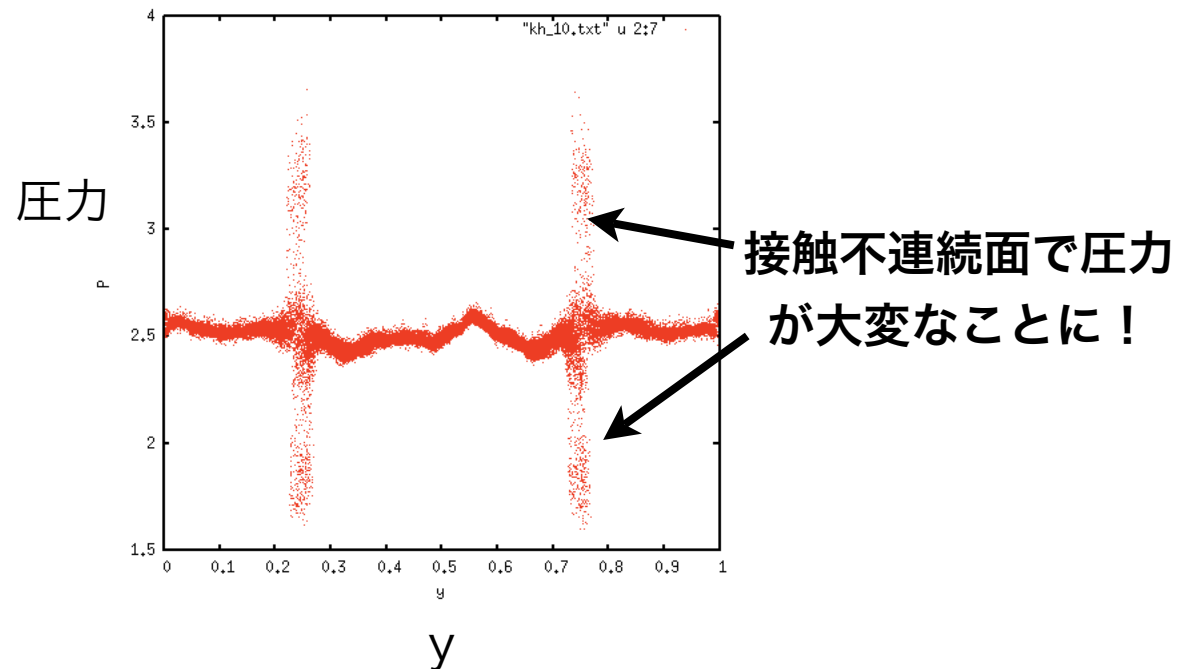
- OpenMP を用いる場合は SYSTEM の部分を  
SYSTYPE = "with\_omp"  
#SYSTYPE = "without\_omp"  
また、OPT += -DOMP=2 のようにしてコア数を指定する
- kh に移動し, %../sph kh.param のようにして実行
- **tatara** でやる場合は **SYSTEM=FUJITSU** ただし、今回の code は **tatara**では絶望的に時間がかかるため、お勧めしない。

# 結果

- output files
  - kh\_\*.txt という名前 (\* は数字)
  - x, y, vx, vy,  $\rho$ , u, P, の順



不安定性が発生しているが  
mixing が生じていない



# 人工熱伝導率を使用

- Makefile

```
#OPT += -DONE_D_SHOCKTUBE
```

```
OPT += -DTWO_D_KH
```

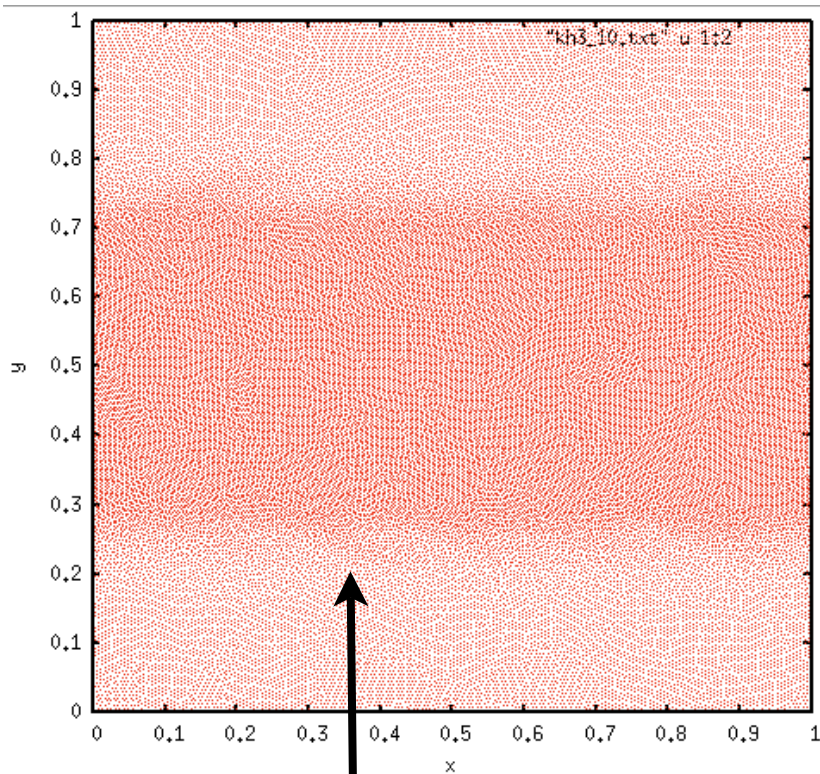
```
#OPT += -DTHREE_D_SEDOV
```

```
OPT += -DREDUCEVISC
```

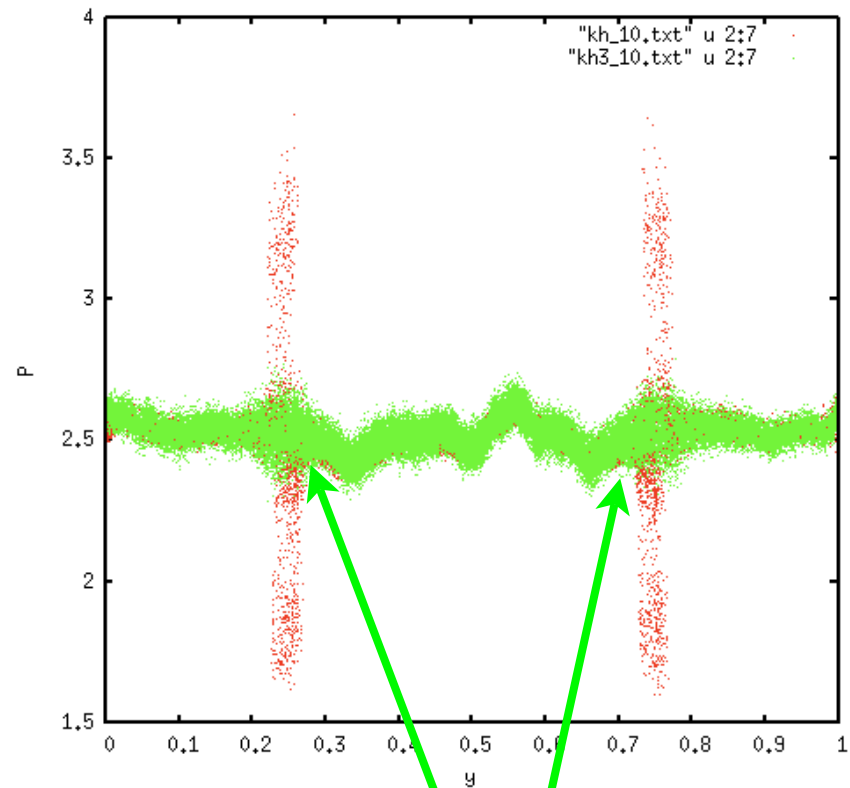
```
OPT += -DAC
```

- kh3.param を使う

# 結果



2相が混ざっている！



熱伝導により接触不連続面での  
圧力の非物理的なジャンプが  
なくなっている！



# 点源爆発

- 圧力の無視できる一様な気体の中での爆発
- 球対称なので本来 1 次元問題なのだが、今回は 3 次元で解く
- 自己相似解が知られている (Sedov-Taylor solution)

# 実行

- Makefile

```
#OPT += -DONE_D_SHOCKTUBE
```

```
#OPT += -DTWO_D_KH
```

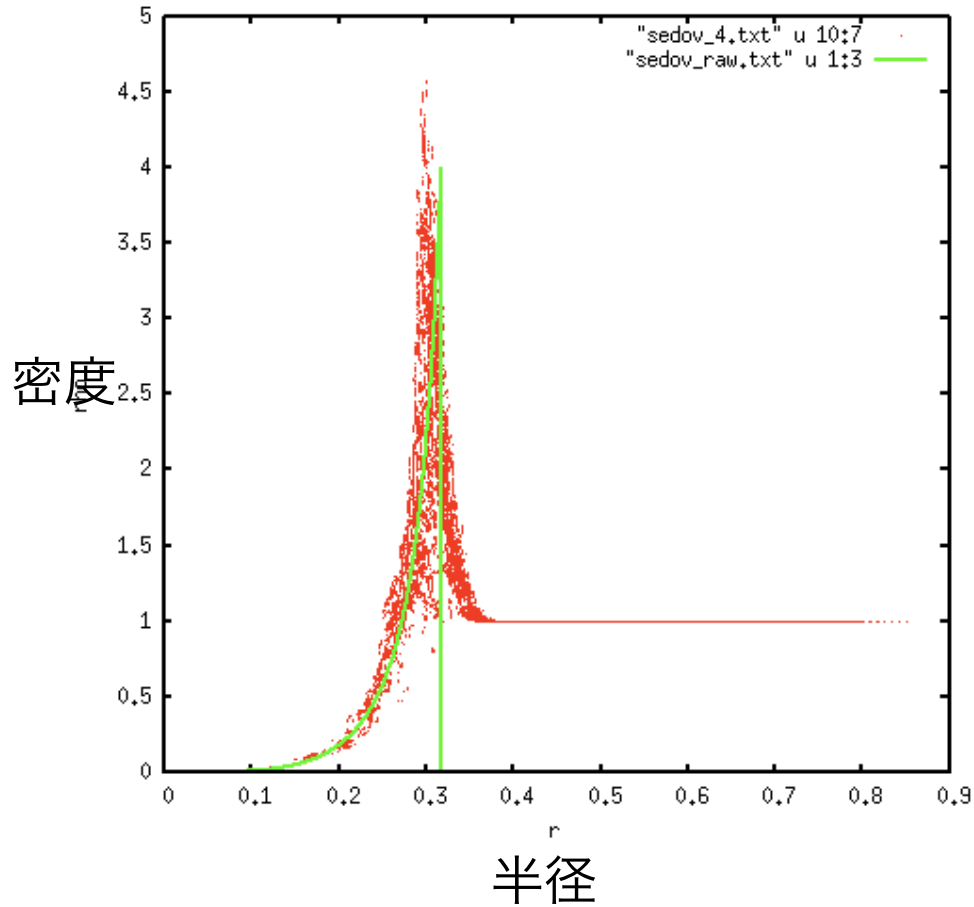
```
OPT += -DTHREE_D_SEDOV
```

```
#OPT += -DREDUCEVISC
```

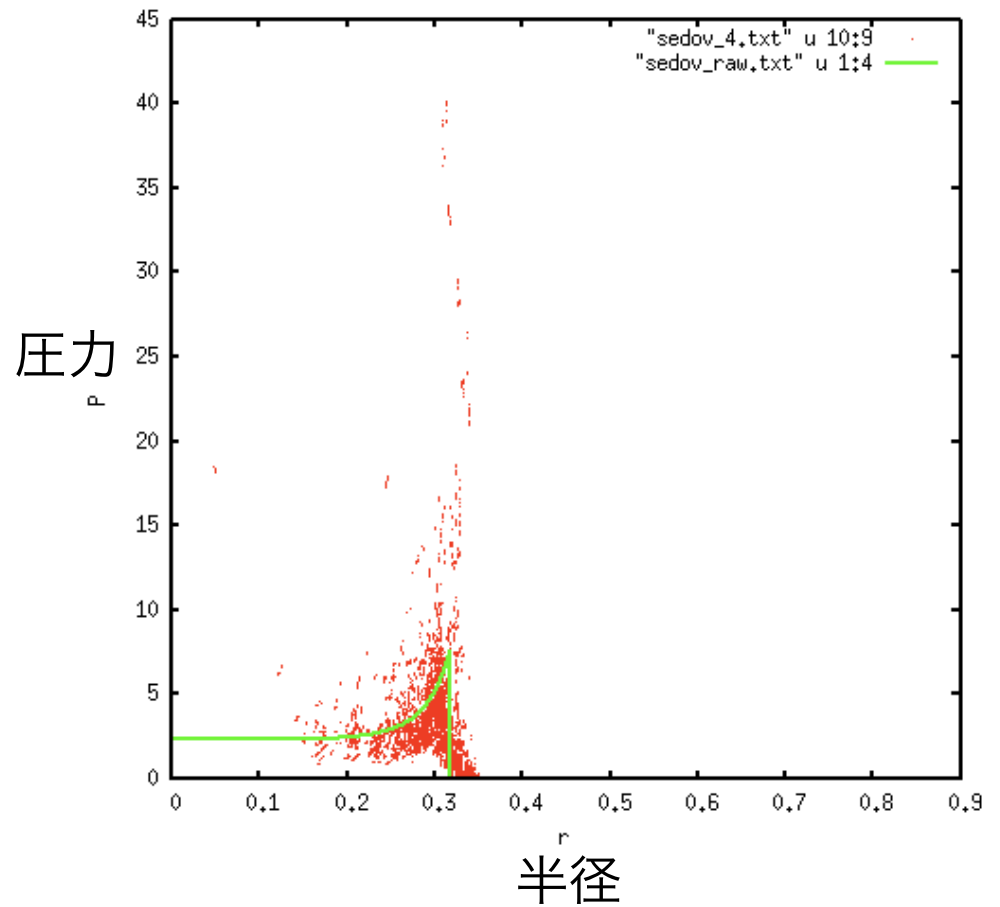
```
#OPT += -DAC
```

- %cd sedov として, %../sph sedov.param
- “sedov\_raw” に  $t = 0.04$  での解が与えてあるので sedov\_4.txt と比較せよ
- output file ( $x, y, z, v_x, v_y, v_z, \rho, u, P, r, v_r$ )
- sedov\_raw ( $r, v_r, \rho, P$ )

# 結果



衝撃波が少しなまっているが解析解と良く一致



大惨事.  $v_r$  も比較してみることに.  
論文では密度しか見せない人も多いので騙されないように.

# 時間変動する人工粘性

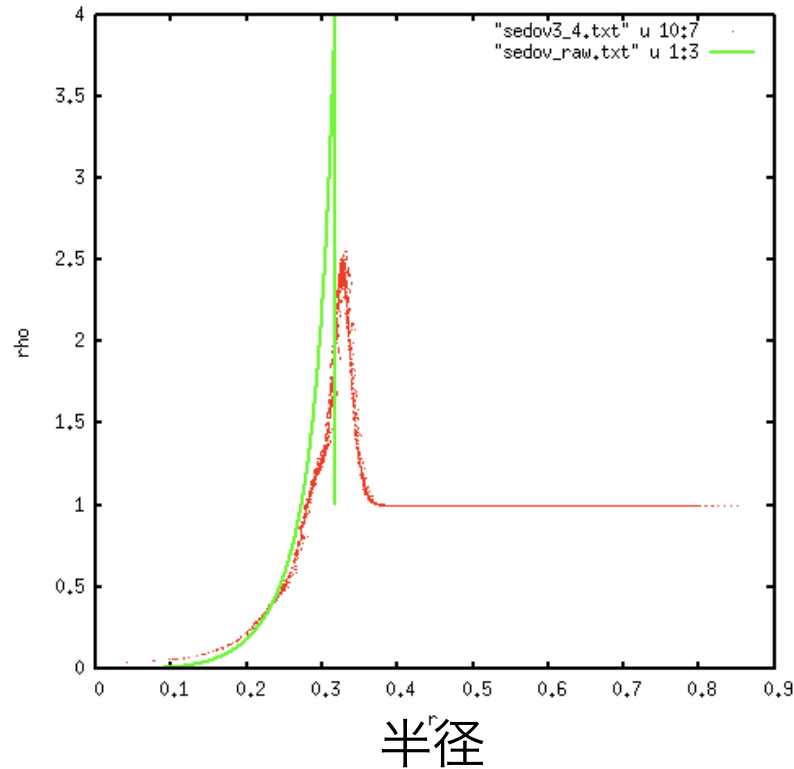
- -DREDUCEVISC の前の#をとってコンパイル
- sedov2.param を使う
- sedov2\_\*.txt という名前で結果が出力される
- 前とあまり結果が変わらないことを確認せよ

# 人工熱伝導率も使う

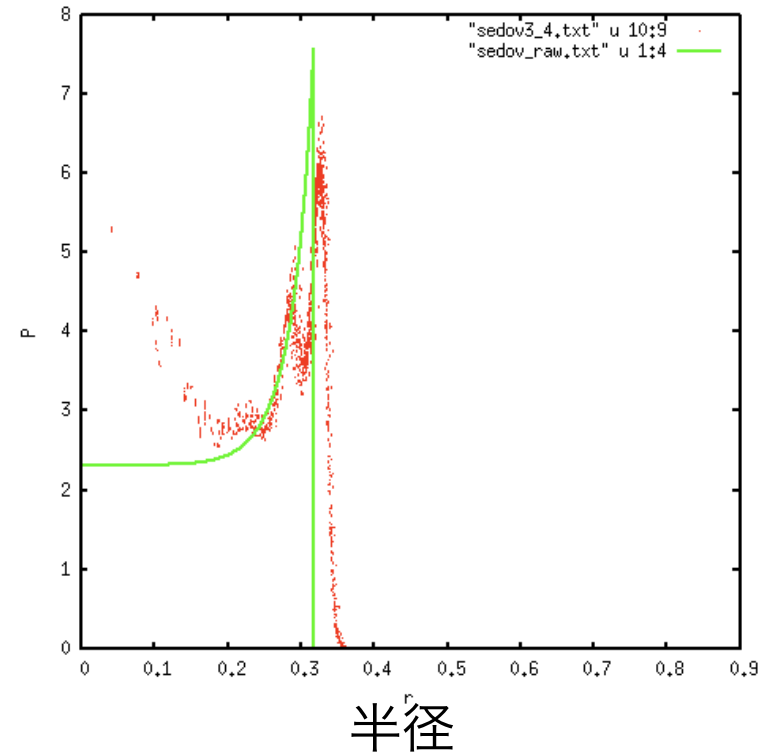
- -DAC の前の#もとってコンパイル
- sedov3.param を使う
- sedov3\_\*.txt という名前で結果が出力される
- 結果を解析解, また人工熱伝導率無しのシミュレーションと比較せよ.

# 結果

密度



圧力



- 密度はノイズが減ってきれいになったが、衝撃波面が実際よりも前進している
- 圧力も改善されたが変な構造が見える
- シェルの内側の熱が外側へ輸送されてしまうのが原因
- 適切なパラメータを決めるのは困難

# まとめ

- SPH は、比較的歴史の浅い流体法なのでまだ発展途上
- 適切に人工粘性を用いれば, post-shock の物理状態はおおむね大丈夫
- 衝撃波がなまっては駄目な問題, 乱流が重要になるような問題には適さない

# 参考文献

- Monaghan, 1992, *Ann. Rev. Astron. Astrophys.*, 30, 543 (レビュー)
- Springel & Hernquist, 2002, *MNRAS*, 333, 649 (今回用いた SPH)
- Monaghan, 1997, *J. Compt. Phys.*, 136, 298 (人工粘性)
- Balsara, 1995, *J. Compt. Phys.*, 121, 357 (shear-reduced artificial viscosity)
- Morris & Monaghan, 1997, *J. Compt. Phys.*, 136, 41 (time-dependent artificial viscosity)
- Price, 2008, *J. Compt. Phys.*, 227, 10040, (人工熱伝導と KHI)
- Inutsuka, 2002, *J. Compt. Phys.*, 179, 238, (Riemann solver を用いた SPH. 人工粘性いらず！)
- Okamoto et al. 2003, *MNRAS*, 345, 429 (SPH では KHI が解けない)
- Agertz et al. 2007, *MNRAS*, 380, 963 (SPH と AMR の比較)