



Deltares

**Instituto de Investigación Aplicada en el campo del
Agua, Subsuelo e Infraestructura**

Otto de Keizer
Experto Recursos Hídricos
Coordinador Latino América

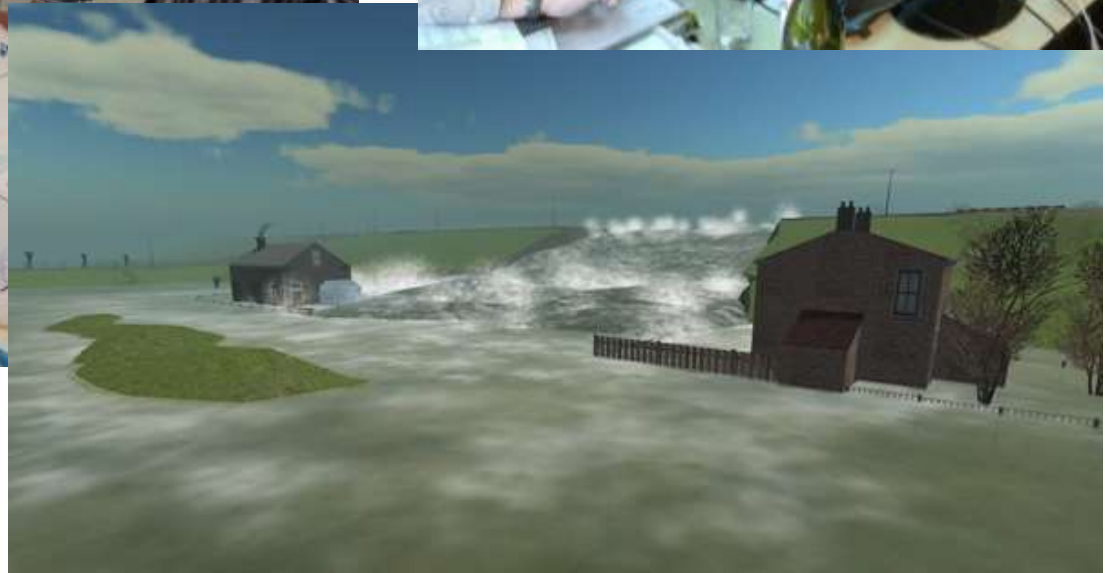
Deltares: Instituto de investigación líder



- Creado por el gobierno Holandés
- Acuerdo macro con Agencia Nacional de Aguas
- Sin fin de lucro
- 840 profesionales
- Oficina principal en Holanda
- Laboratorios únicos

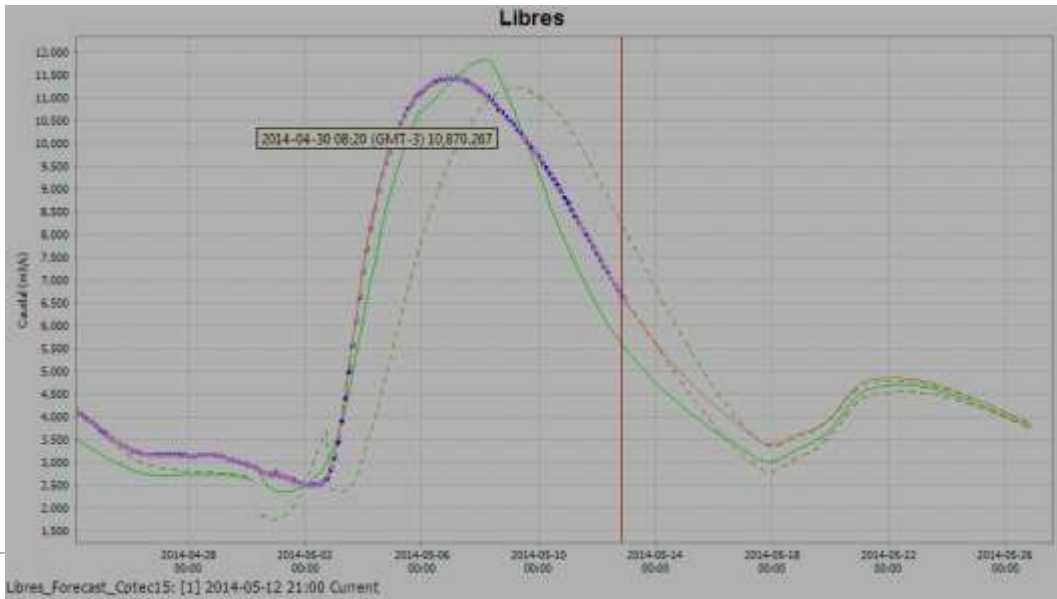
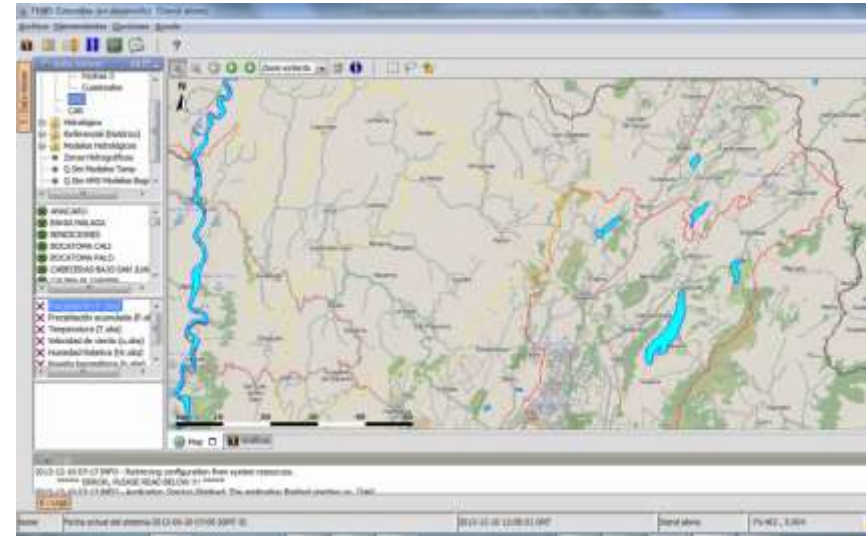
- Inundaciones
- Sequías
- Calidad de aguas superficiales y subterráneas
- Planificación y políticas

Deltares: Compartir conocimiento – Software abierto

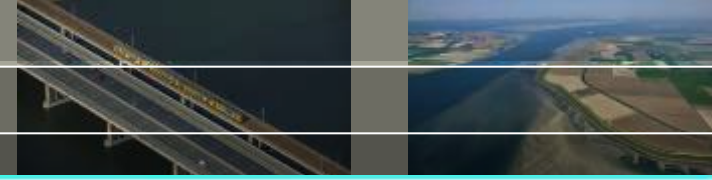


- Modelos usados en más de 100 países (hidro, calidad, subterránea,...)
- Supervisión de doctorados e investigación internacional
- Publicaciones, curso y trabajo conjunto con entidades gubernamentales

Pronóstico hidrológico y alerta temprana



Modelos



$$h_t + (uh)_x + (vh)_y = 0$$

$$A_{l,m+1/2,n}^x(t) = \int_{(n-1)\Delta y_l}^{n\Delta y_l} \tilde{h}(m\Delta x_l, y, t) dy$$

$$u_t + uu_x + vu_y + g\zeta_x + \frac{c_f}{h} u \|u\| = 0$$

$$\Omega_{l,m,n}^{SW} = [(m-1)\Delta x_l, (m-1/2)\Delta x_l] \times [(n-1)\Delta y_l, (n-1/2)\Delta y_l]$$

$$\Omega_{l,m,n}^{NW} = [(m-1)\Delta x_l, (m-1/2)\Delta x_l] \times [(n-1/2)\Delta y_l, n\Delta y_l]$$

$$\Omega_{l,m,n}^{NE} = [(m-1/2)\Delta x_l, m\Delta x_l] \times [(n-1/2)\Delta y_l, n\Delta y_l]$$

$$\Omega_{l,m,n}^{SE} = [(m-1/2)\Delta x_l, m\Delta x_l] \times [(n-1)\Delta y_l, (n-1/2)\Delta y_l]$$

$$u_{l,m+1/2,n}(t) \approx \frac{\iint_{\Omega_{l,m+1/2,n}} u(x, y, t) h(x, y, t) dx dy}{\iint_{\Omega_{l,m+1/2,n}} h(x, y, t) dx dy}$$

$$P_{i,j} = [(i-1)\delta x, i\delta x] \times [(j-1)\delta x, j\delta x]$$

$$\Omega_{l,m,n} = [(m-1)\Delta x_l, m\Delta x_l] \times [(n-1)\Delta y_l, n\Delta y_l]$$

$$A_{l,m,n+1/2}^y(t) = \int_{(n-1)\Delta y_l}^{n\Delta y_l} \tilde{h}(m\Delta x_l, y, t) dy$$

$$\tilde{e}(x, y) \approx e(x, y)$$

$$= \delta x \sum_{j=j_0}^{j=j_1} \max(0, \zeta_{l,m+1/2,n} - e_{i+1/2,j})$$

$$\tilde{e}(x, y) = \sum_{i=1}^I \sum_{j=1}^J e_{i,j} \chi_{P_{i,j}}(x, y)$$

$$h(x, y, t) = \zeta(x, y, t) - e(x, y)$$

$$A_{l,m,n+1/2}^y(t) = \int_{(m-1)\Delta x_l}^{m\Delta x_l} \tilde{h}(x, n\Delta y_l, t) dx$$

$$\tilde{\zeta}(x, y, t) \approx \zeta(x, y, t)$$

$$\Omega_{l-1,2m-1,2n-1} = \Omega_{l,m,n}^{SW}, \Omega_{l-1,2m,2n-1} = \Omega_{l,m,n}^{SE}$$

$$\tilde{\zeta}(x, y, t) = \zeta(x, y, t)$$

$$\Omega_{l-1,2m-1,2n} = \Omega_{l,m,n}^{NW}, \Omega_{l-1,2m,2n} = \Omega_{l,m,n}^{NE}$$

$$\tilde{h}(x, y, t) \approx h(x, y, t)$$

$$j^E > l, n = \text{even}$$

$$\tilde{h}(x, y, t) = h(x, y, t)$$

$$j^E > l, n = \text{odd}$$

$$j^E = l$$

$$* \zeta_{l,m+1/2,n} =$$

$$j^W < l, n = \text{even}$$

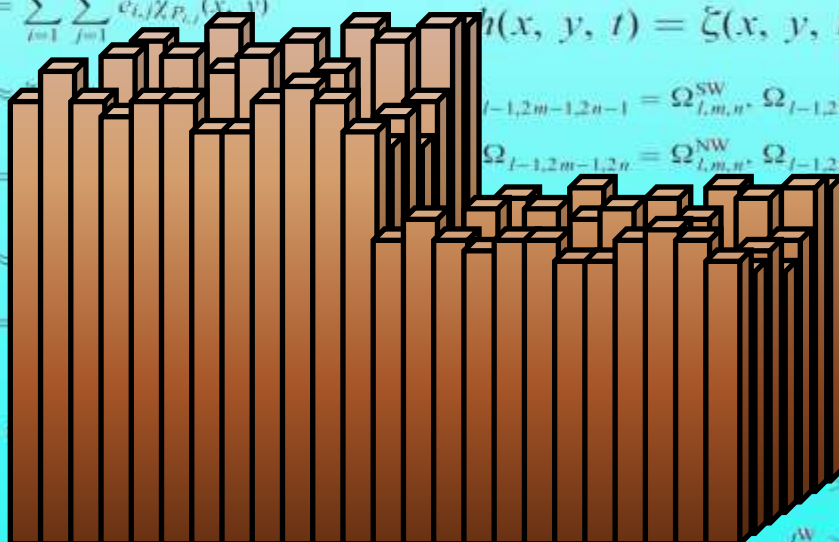
$$j^W > l, n = \text{odd}$$

$$j^W = l$$

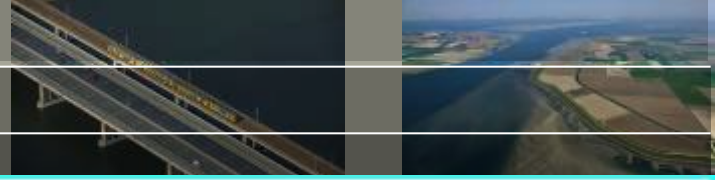


$$\zeta^E = \frac{\zeta_{l,m+1,n} + \zeta_{l,m+1,n+1}}{2}, \zeta^W = \zeta_{l+1,m/2,n+1/2}$$

$$n = \text{odd and } j^E < j^W$$



Modelos



$h = (u, v)$ (m, n) $(n, \Delta y)$



$$\Omega_{l,m,n}^{SW+NW}$$

$$|W| = l$$

$$n = \text{odd and } |E| < |W|$$

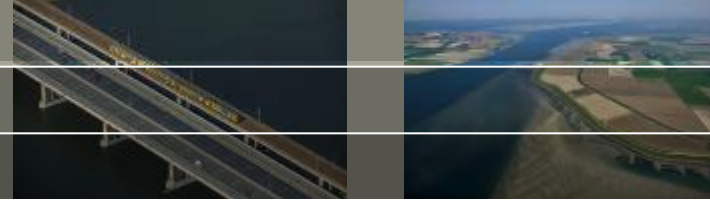
3di.nu



00:26.48



Información satelital



- Uso de observaciones satelitales avanzadas (precipitación, evaporación, humedad de suelo, dinámica de vegetación, etc.)
- Integración de datos satelitales con modelos hidrológicos de aguas subterráneas y superficiales
- Para la planificación y uso operacional como el pronóstico de inundaciones y sequías



Deltares