# nmc\_verification 开源库技术文档(初步版1.0.1)

nmc\_verification项目是采用python语言进行开发设计，主要提供气象方面的产品检验相关程序。该项目的整体设计自下而上分别是基础函数层、检验基础算法库、检验产品制作方法库、自动报告程序库四层。如图：1-1所示。



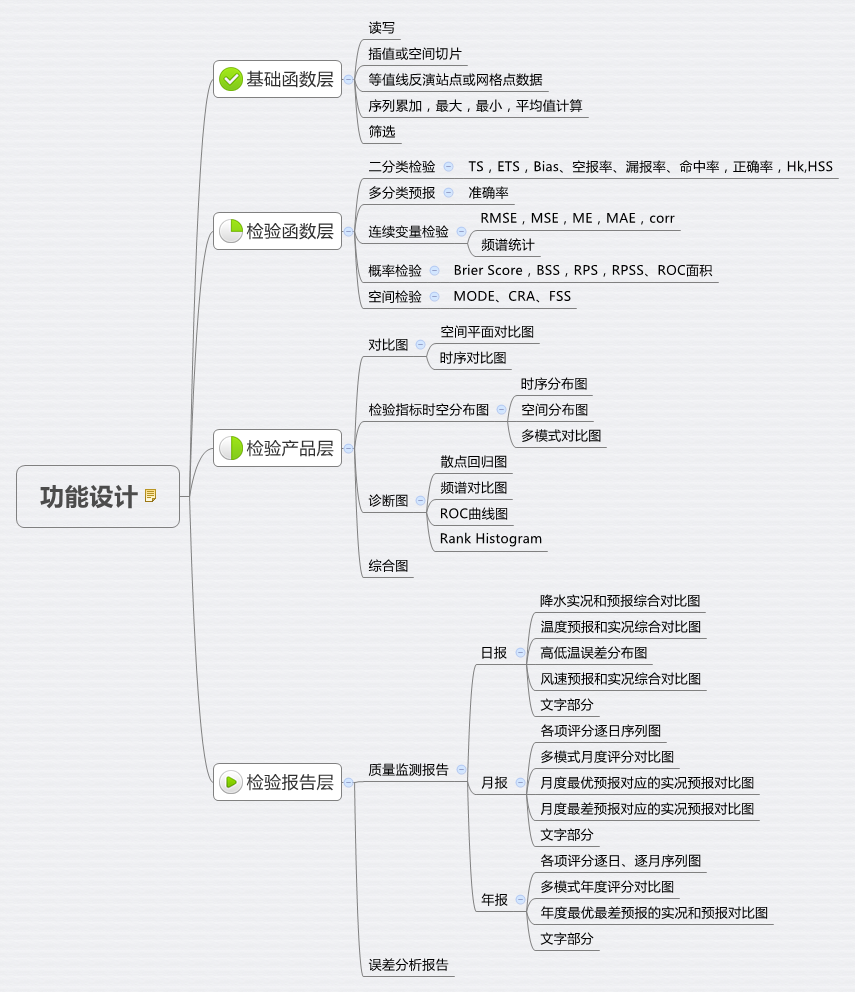
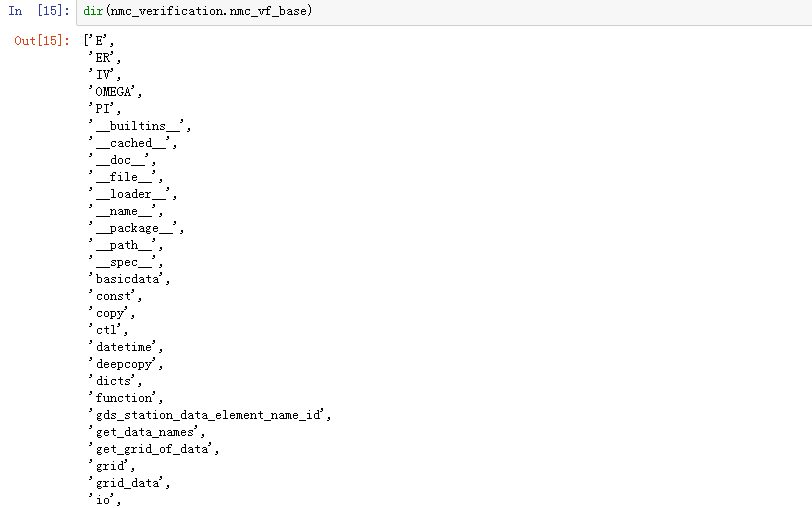


图1-1



进入第一层查看所包含的功能模块：一些基本的常量设置

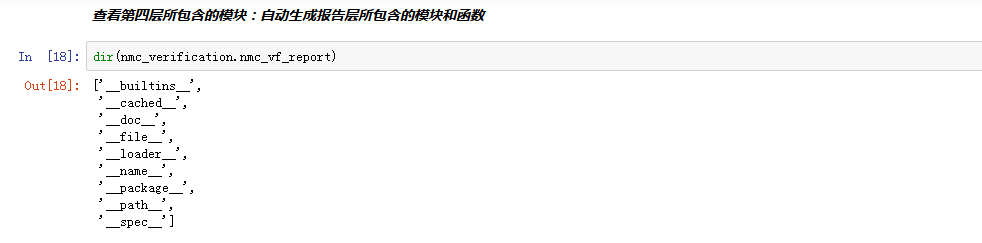




查看第二层所包含的模块：包含站点和格点处理方法函数







1.nmc\_vf\_base基础函数库

1.1 Basicdata

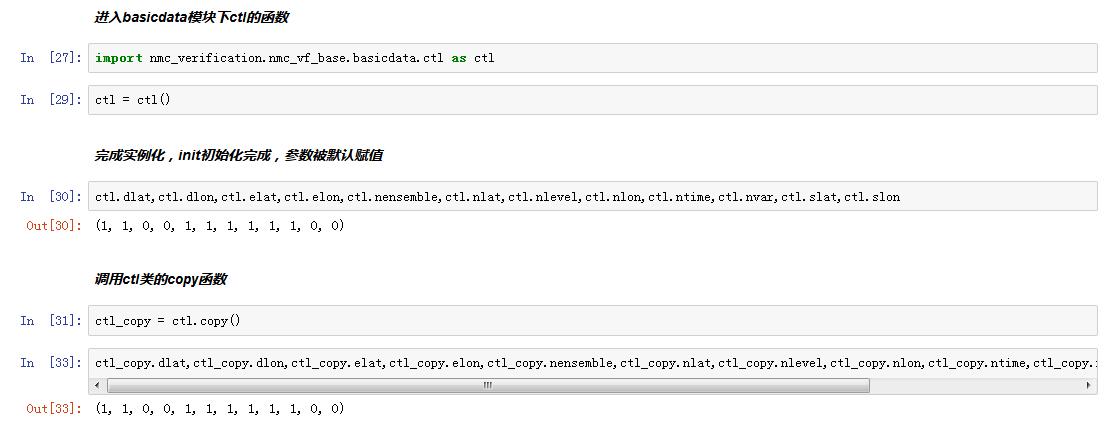
1.1.1 const

添加一些基本常量



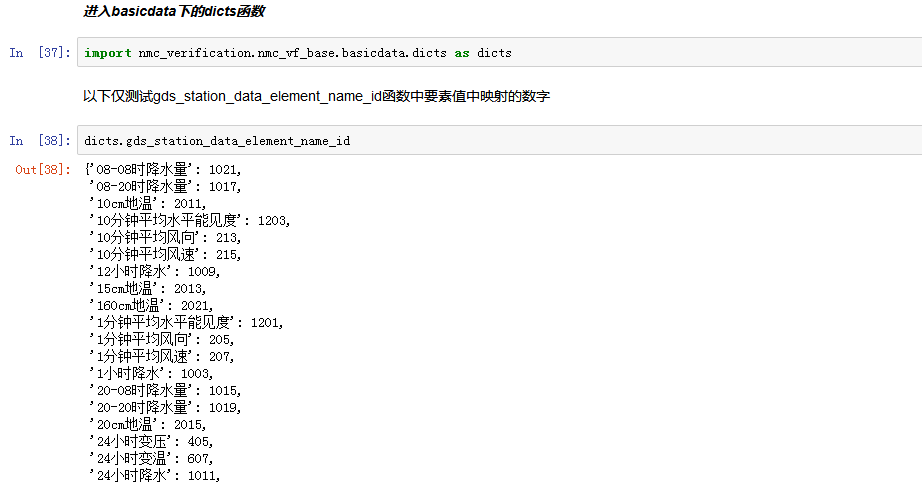
1.1.2 ctl

创建一个类ctl,并初始化一些变量。



1.1.3 dicts

格点和站点的数据要素名字使用字典的方式映射为相应的数字。



MICAPS1的要素值使用相应的数字映射

待完善

MICAPS2的要素值使用相应的数字映射

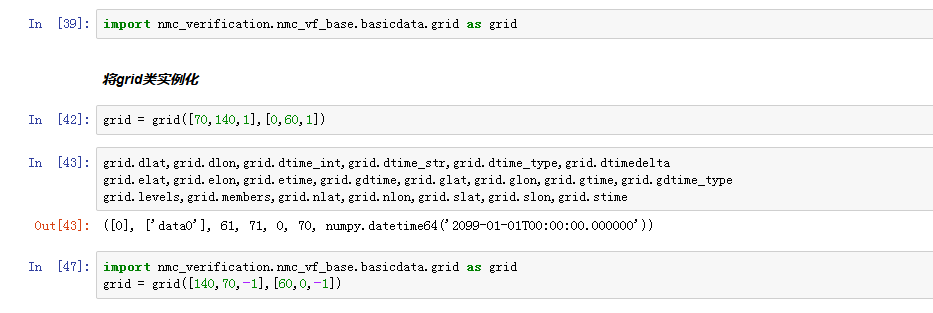
待完善

MICAPS8的要素值使用相对的数字映射

待完善

1.1.4 grids

定义一个格点的类grid，来存储网格的范围包括（起始经纬度、格距、起止时间，时间间隔，起止时效，时效间隔，层次列表，数据成员）。约定坐标顺序为: member, time,ddtime, level, lat,lon。



对原有的格点数据进行一次深拷贝，不改变原有的值和结构。



reset的作用是把网格的坐标间隔统一为正数。



tostring 的作用是重置系统自动的函数，在print(grid) 的时候可以很整齐的看到所有信息



获取grid的数据values值：:param grid\_data0:初始化之后的网格数据

:return:返回grid数据。

待完善

1.1.5 grid\_data

设置xarray的coords的一些属性

:param grd:初始化之后的xarry结构的多维格点网格

:param level:层次，默认为None

:param time：时间，默认为None

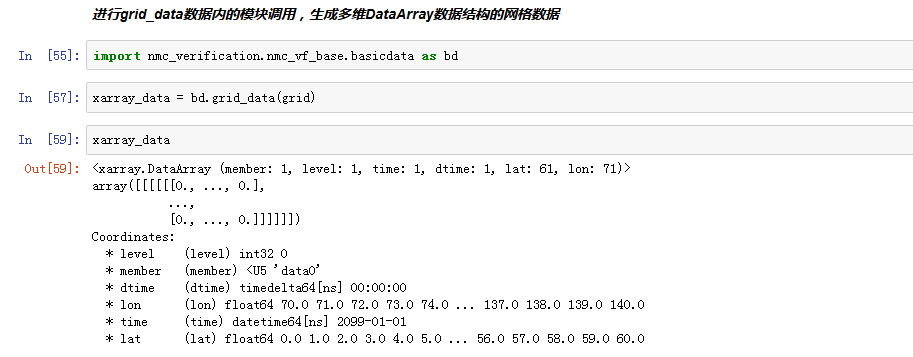
:param dtime:时效，默认为None

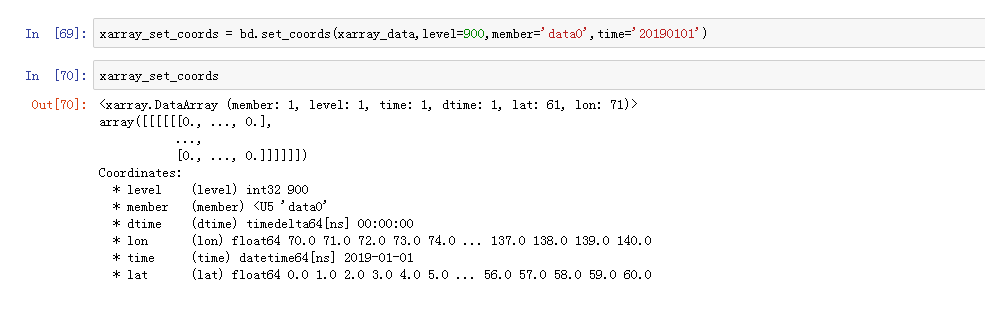
:param member：要素，默认为None

如果level不为None，并且grd的level维度上size = 1，则将level方向的坐标统一设置为传入的参数level,time,dtime,member一样类似处理。

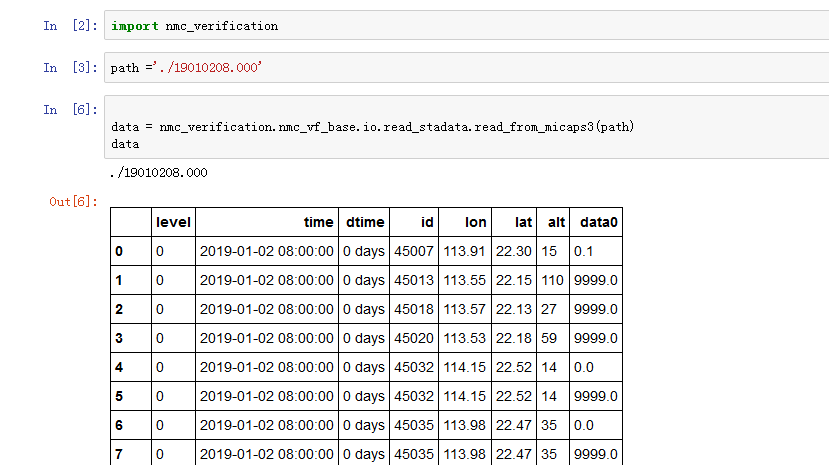
:return:grd:返回一个设置好的coords的格点网格信息。

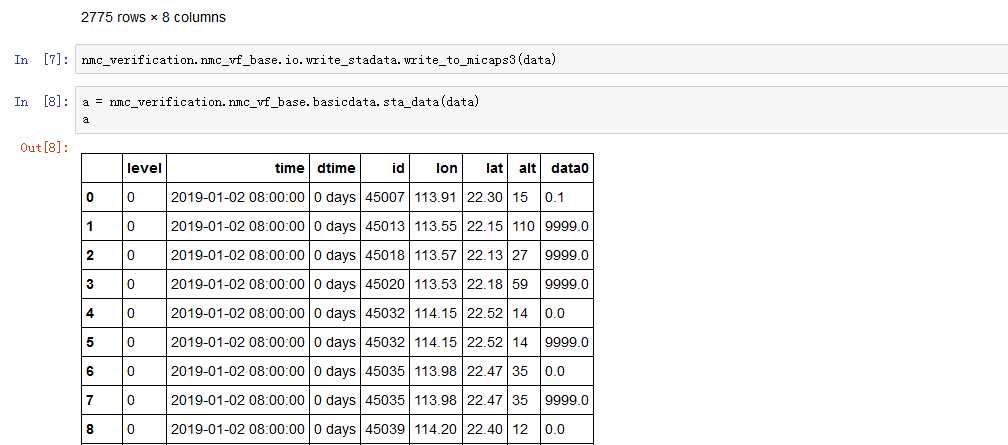
返回一个DataArray，其维度信息和grid描述一致，数组里面的值为0.

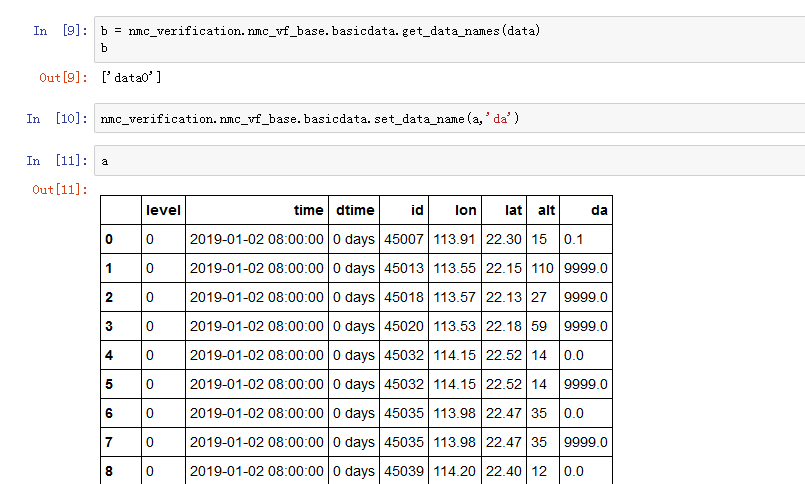


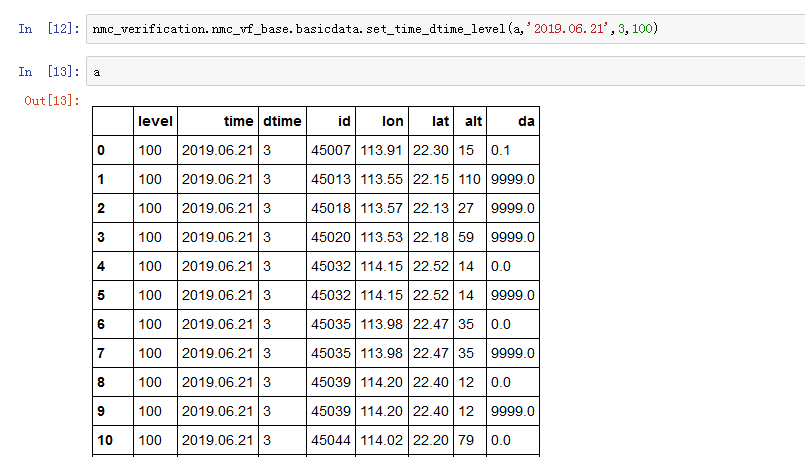


1.1.6 sta\_data









1.2 Function

2.1.1 get\_from\_grid\_data

格点网格的切分、分片

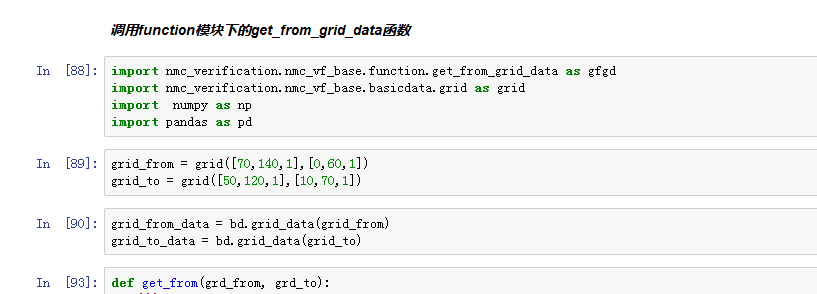
:param grd\_from:源网格信息

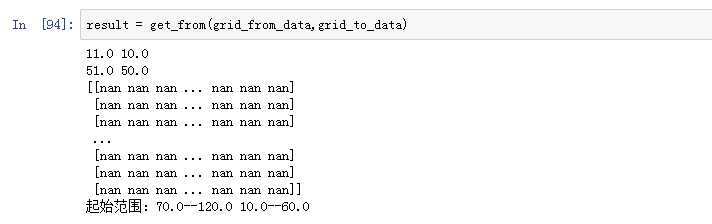
:param grd\_to:需要映射的目标网格信息

:return:两个网格的重合部分，并赋值返回。

# 首先根据grid\_to定一个初始的网格场grd\_to，并且将取值都设为缺省

# 然后从grd\_from里面找到两个网格重合的区域的那部分取值，将其赋值到grd\_to





2.1.2 get\_from\_sta\_data

为站点数据中dataframe重新赋列名

为拥有多元素值的站点数据，在最后依次增加要素值的列表名

为站点信息重新赋level名称

为拥有多level层的站点数据，依次增加level层所表示的list列表

为站点信息重新赋id名称

为拥有多id的站点数据，依次增加id所表示的list列表

为站点信息重新赋time层名称

为拥有多time层的站点数据，依次增加time层所表示的list列表

为拥有多year的站点数据，依次增加year所表示的list列表

为拥有多month的站点数据，依次增加month所表示的list列表

为拥有多xun的站点数据，依次增加xun所表示的list列表

为拥有多hou的站点数据，依次增加hou所表示的list列表

为拥有多day的站点数据，依次增加day所表示的list列表

为拥有多hour的站点数据，依次增加hour所表示的list列表

空函数，

为拥有多dtime的站点数据，依次增加dtime所表示的list列表

待完善

为拥有多dday的站点数据，依次增加dday所表示的list列表

为拥有多dhour的站点数据，依次增加dhour所表示的list列表

为拥有多dminute的站点数据，依次增加minute所表示的list列表

返回的dtime在start\_dtime和end\_dtime之间

返回的lon在slon和elon之间

返回的lat在slat和elat之间

返回的alt在salt和ealt之间

返回站点经纬度正好落在格点中的站点信息

返回站点参数字典列表

2.1.3 gxy\_gxy

格点到格点插值

:param grd:左边的网格数据信息

:param grid :右边的网格数据信息

:other\_info:网格数据除了xy方向的数值之外，还有time,dtime，leve member 等维度的值，如果other\_info= 'left’则返回结果中这些维度的值就采用grd里的值，

否则采用grid里的值，默认为：left

:return:双线性插值之后的结果

将插值之后的多个结果在原有存储数据结构的基础上进行追加。

:param grd1:左边的网格数据信息

:param grd1 :右边的网格数据信息

:other\_info:网格数据除了xy方向的数值之外，还有time,dtime，leve member 等维度的值，如果other\_info= 'left’则返回结果中这些维度的值就采用grd里的值，

否则采用grid里的值，默认为：left

:return:多个网格数据双线性插值之后的结果的追加

2.1.4 gxy\_sxy

格点转换为站点

格点到站点的插值

双线性格点到站点的插值

三维格点到站点的插值

2.1.5 gxym\_gxy

获取num层的网格数据

获取网格数据的平均值

2.1.6 put\_into\_grid\_data

两个格点网格信息的切片

:param ged\_from:源网格信息

:param grd\_to:目标网格信息

:return:返回一个带有grd\_to信息的多维xarray数据结构的网格信息

比如grd\_from 的网格范围是 10-20,110-150,

grd\_to的网格范围是 0-30,70-120，这时后者的网格范围就不能覆盖前者，

如果后者范围是 0-30,70-150，则后者就能够覆盖前者。

这是一比方，具体的问题包含6个维度，每个纬度都要判断一下后者的最大最小值是否能包含前者。

如果不能包含就扩大到能包含，扩出来的部分先赋缺省值

如果原来就能包含，就直接把那一块区域的值用grd\_from代替

根据grd\_form中的坐标信息,判断grd\_to 的坐标系能否覆盖前者

如果能：

把grd\_from 中的数据覆盖掉grd\_to中相同的网格部分

如果不能：

在grd\_to中将坐标范围扩展成能覆盖前者，扩展出来的网格区域先设置为9999

再将grd\_from中的值覆盖掉grd\_to中相同的网格部分

2.1.7 put\_into\_sta\_data

两个站点信息合并为一个，在原有的dataframe的基础上增加行数

两个站点信息合并为一个，以站号为公共部分，在原有的dataframe的基础上增加列数

2.1.8 sxy\_gxy

将站点形式的规则网格的数据转化为格点数据

:param sta:站点数据

:param dlon 经度精度

:param dlat 纬度经度

:return:返回格点网格数据

站点到格点的反距离插值，对每个格点，获取其最近的几个站点编号、距离, 然后计算权重和。

站点到格点转换

2.1.9 sxy\_sxy

将两个站点数据信息进行合并，并去重。

给站点信息的dataframe中的列名重新设置默认值

删除dataframe的nan值

将两个站点dataframe相加在一起

两个站点dataframe相减

两个dataframe相乘

1.3 Io

1.3.1 read\_griddata

规范化格点（起始经纬度，间隔经度，格点数）

:param slon:起始经度

:param dlon:经度的精度

:param elon:结束经度

:param slat:起始纬度

:param dlat:纬度的精度

:param elat:结束纬度

:return:slon1,dlon1,elon1,slat1,dlat1,elat1,nlon1,nlat1

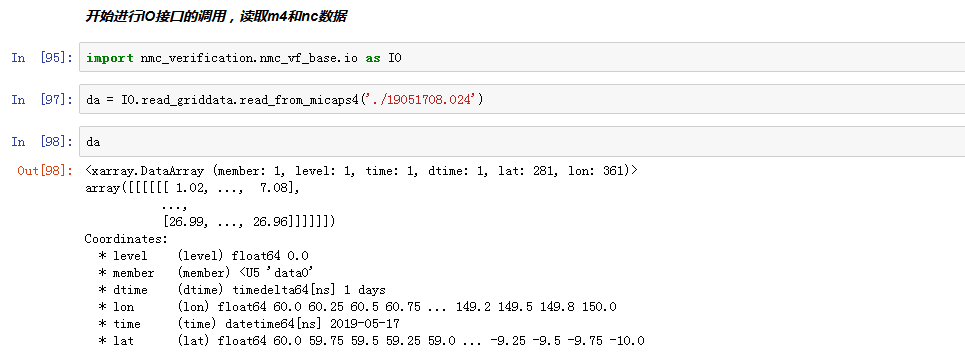
返回规范化后的格点信息。

读取micaps4格式的格点数据，并将其保存为xarray中DataArray结构的六维数据信息

:param filename:Micaps4格式的文件路径和文件名

:param grid:格点的经纬度信息，默认为：None,如果有传入grid信息，需要使用双线性插值进行提取。

:return:返回一个DataArray结构的六维数据信息da



读取NC文件，并将其保存为xarray中DataArray结构的六维数据信息

:param filename:NC格式的文件路径和文件名

:param value\_name:nc文件中要素name的值,默认：None

:param member:要素名,默认：None

:param level:层次,默认：None

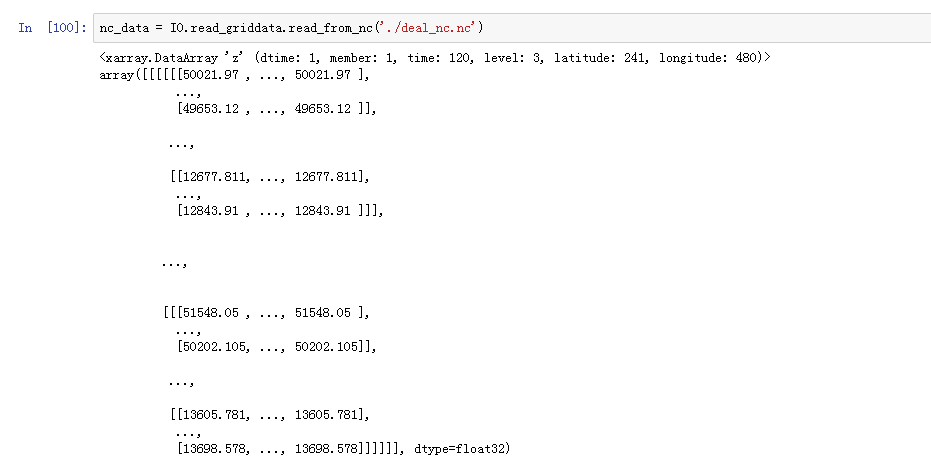
:param time:时间,默认：None

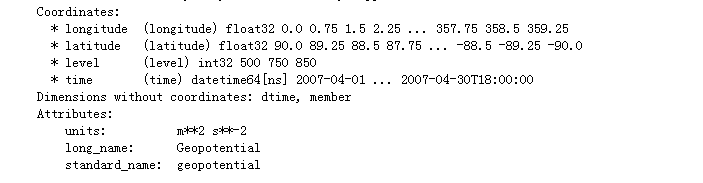
:param dt:时效,默认：None

:param lat:纬度,默认：None

:param lon:经度,默认：None

:return:返回一个DataArray结构的六维数据信息da1





1.3.2 Read\_stadata

读取micaps3格式文件转换为pandas中dataframe结构的数据

:param station:站号，默认：None

:param reserve\_time\_dtime\_level:保留时间，时效和层次，默认为rue

:param data\_name:dataframe中数值的values列的名称

:return:返回一个dataframe结构的多列站点数据。

读取站点数据

:param filename:带有站点信息的路径已经文件名

:param columns 列数

：skiprows:读取时跳过的行数，默认为：0

:return:返回带'level','time','dtime','id','lon','lat','alt','data0'列的dataframe站点信息。

1.3.3 Write\_griddata

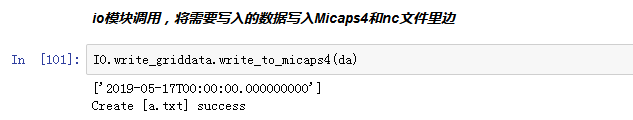
输出micaps4格式文件

:param da:xarray多维数据信息

:param path:存储路径

:param effectiveNum 有效数字 默认：6

:return 最终按照需要保存的路径，将da数据保存为m4格式



write\_to\_nc



1.3.4 Weite\_stadata

生成micaps3格式的文件

:param sta0:站点数据信息

:param filename 需要保存的文件路径和名称

:param type 类型：默认：1

:param effectiveNum 有效数字 默认为：4

:return:保存为micaps3格式的文件

1.4 Tool

1.4.1 frprmn2

待完善

1.4.2 Math\_tools

reset\_max\_min

根据经纬度计算距离，然后开平方根

根据经纬度计算距离

经度纬度信息转换为直角坐标系

1.4.3 Path\_tools

获取路径

1.4.4 Time\_tools

时间格式的转换

2.Nmc\_vf\_method检验基本算法

2.1Continuous

2.1.1 Plot

#批量测试降水、温度等要素的绘图结果，获取一组最佳样式

'''

scatter\_regress 画一张带有回归线的实况和预报数据的散点图，

:param ob: 实况数据 一维的numpy

:param fo:预测数据 一维的numpy

:param save\_path: 保存数据的地址

:param scattercolor:散点颜色

:param scattersize:散点的大小

:param x\_label: 横坐标的名字

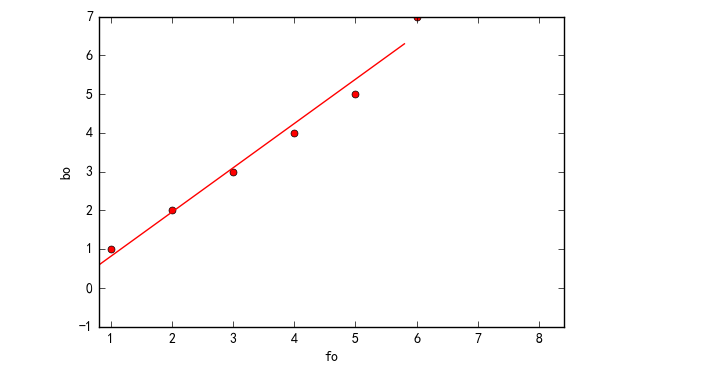
:param y\_label: 纵坐标的名字

:param fontsize: 横纵坐标的名字字体大小

:param line\_color:回归线的颜色

:return:





sorted\_ob\_fo 将传入的两组数据先进行排序

然后画出折线图

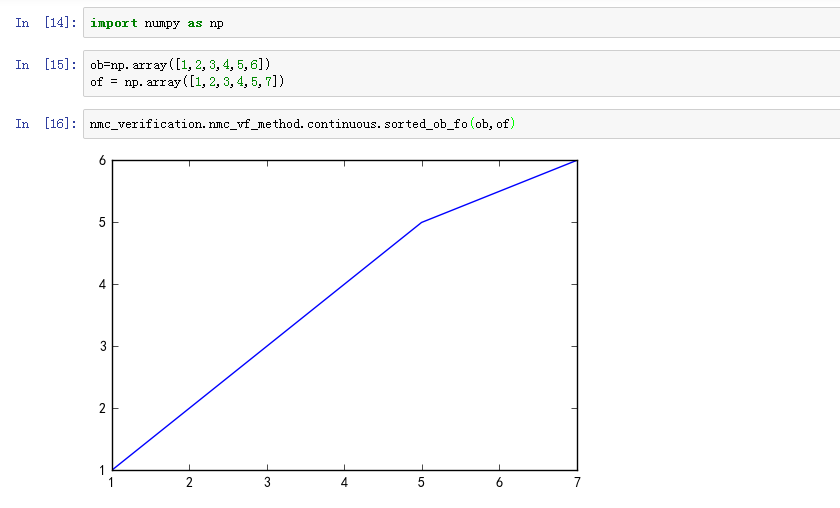
----------------

:param ob: 实况数据 一维的numpy

:param fo:预测数据 一维的numpy

:param save\_path: 保存图片的路径

:return:



box\_plot 画一两组数据的箱型图

---------------

:param observed:实况数据 一维的numpy

:param forecast:预测数据 一维的numpy

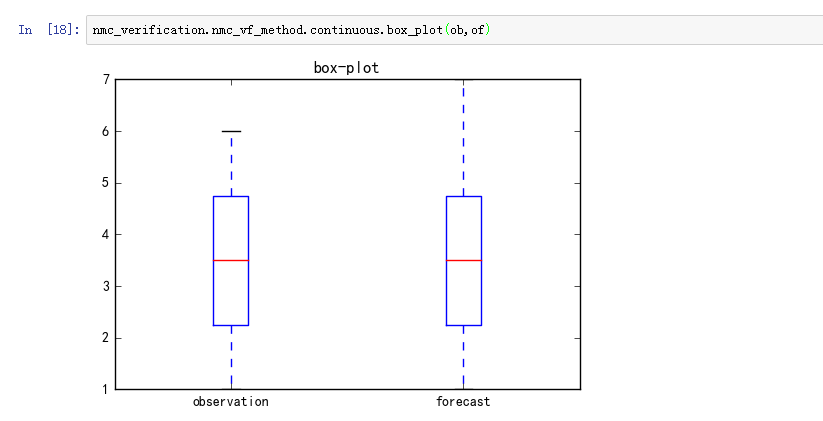
:param save\_path: 保存数据的路径

:param x\_lable: 横坐标的标签

:param y\_lable:纵坐标标签

:param title: 图片名字

:return:



2.1.2 Score

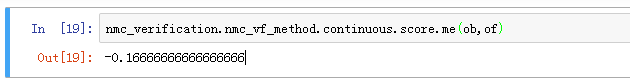
me 求两组数据的误差平均值

-----------------------------

:param Ob: 实况数据 一维numpy

:param Fo:预测数据 一维numpy

:return:



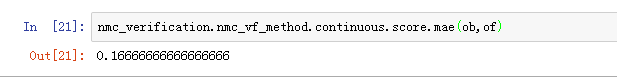
mae对两组数据求平均绝对值误差

-----------------------

:param Ob:实况数据 一维numpy

:param Fo:预测数据 一维numpy

:return: mean\_abs\_error



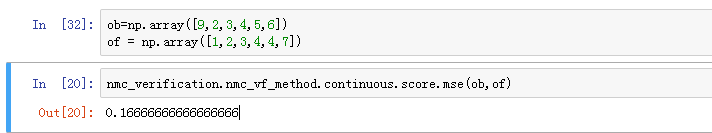
mse 求两组数据的均方误差

----------------------------------

:param Ob:实况数据 一维numpy

:param Fo:预测数据 一维numpy

:return: mean\_sqrt\_error



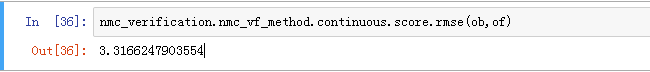
rmse 求两组数据的均方根误差

------------------------------

:param Ob:实况数据 一维numpy

:param Fo:预测数据 一维numpy

:return:mean\_sqrt\_error



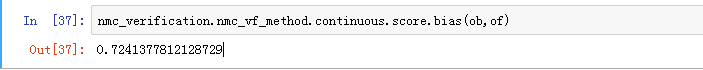
bias 求预测数据和实况数据的平均值的比

------------------------------

:param Ob:实况数据 一维numpy

:param Fo:预测数据 一维numpy

:return: bias0



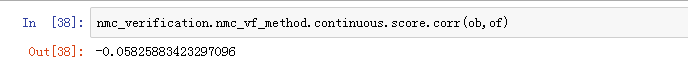
corr 求实况数据还和预测数据之间的相关系数

-----------------------------

:param Ob: 实况数据 不定长维度的numpy

:param Fo: 测试数据 不定长维度的numpy

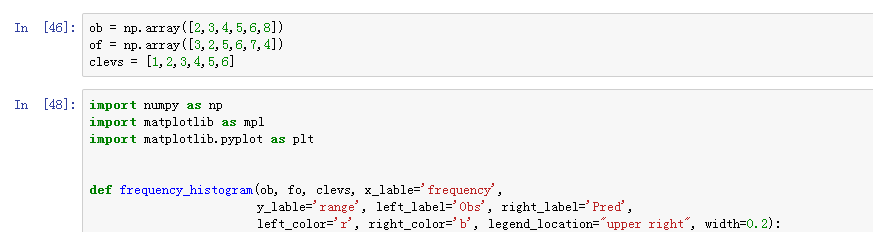
:return: corr0

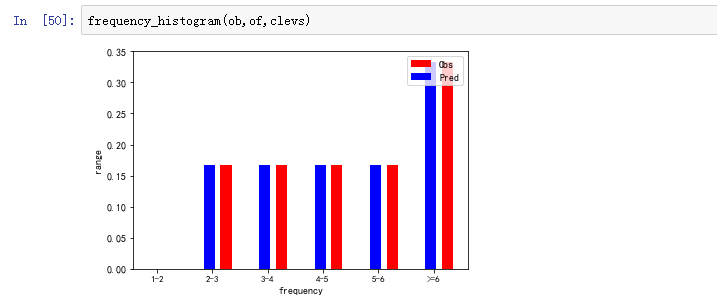


2.1.3 table

待完善

2.2 ensemble





2.2.1 plot

待完善

2.2.2 score

待完善

2.2.3 table

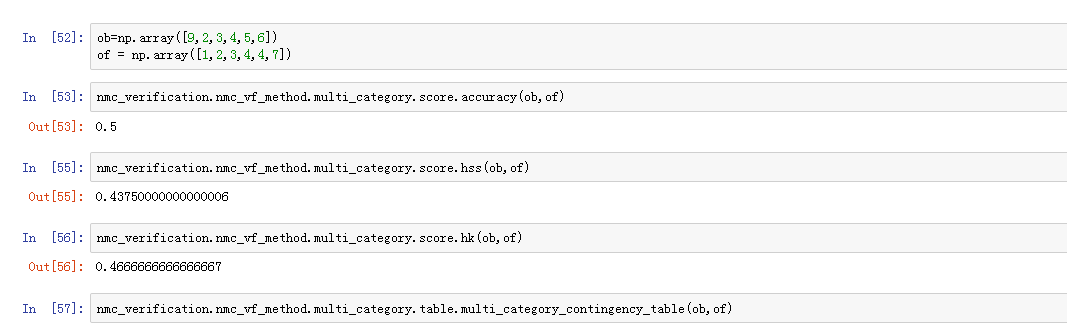
待完善

2.3 multi\_category

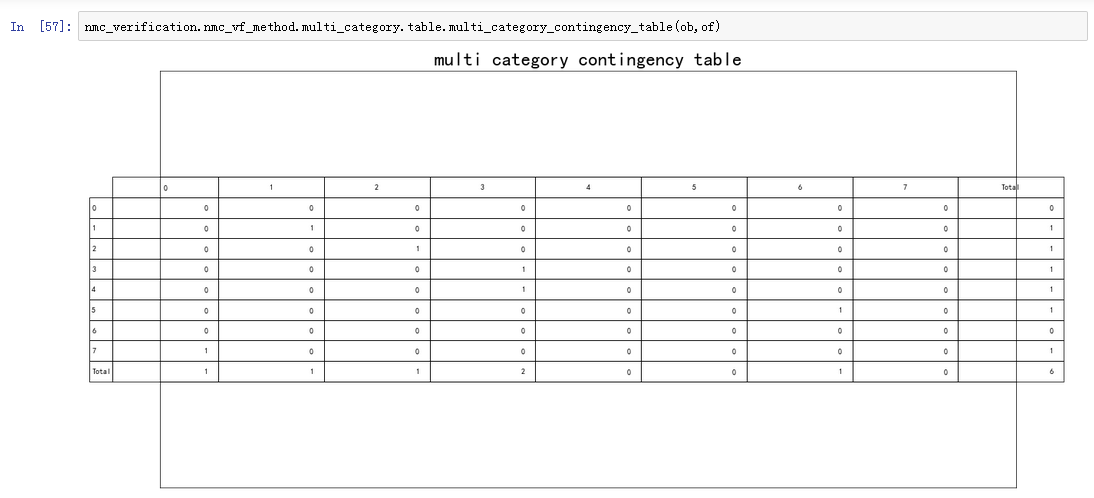
2.3.1 plot

待完善

2.3.2 score



2.3.3 table



2.4 probability

2.4.1 plot

reliability\_diagrams 可靠性图

----------------------------

:param ob: 实况数据 一维numpy

:param fo: 预测数据 一维numpy

:param grade\_list: 等级

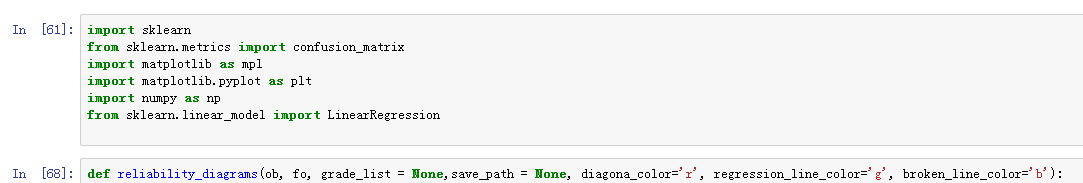
:param save\_path: 保存地址

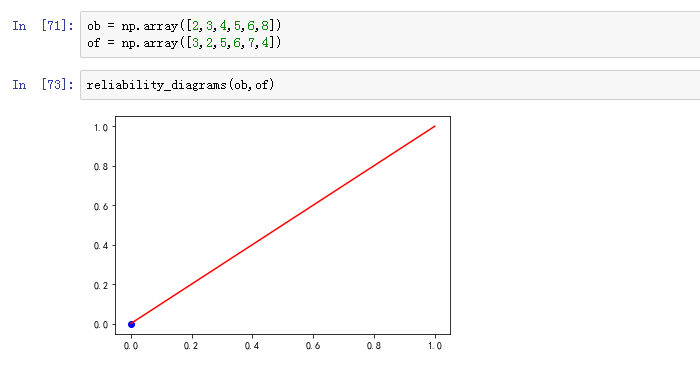
:param diagona\_color:理想线颜色

:param regression\_line\_color: 回归线颜色

:param broken\_line\_color: 折线颜色

:return:





2.4.2 score

待完善

2.4.3 table

待完善

2.5 yes\_or\_no

2.5.1 plot

待完善

2.5.2 score

hit\_rate 求出命中率

----------------------

:param Ob: 实况数据 一维numpy

:param Fo: 预测数据 一维numpy

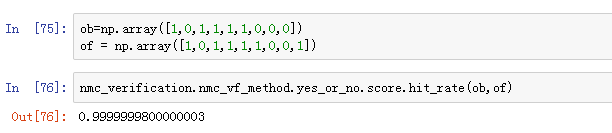
:param grade\_list: 等级

:return:

#输入观测Ob和预报Fo的预报数据（1维的numpy数组），以及判断事件是否发生的阈值threshold，

# 返回一维命中率评分值数组，数组中的每个值对应一个等级

#如果threshold\_list ==None，则说明Ob,Fo是0或1组成的数组



fal-rate 求出误报率

------------------

:param Ob: 实况数据 一维numpy

:param Fo: 预测数据 一维numpy

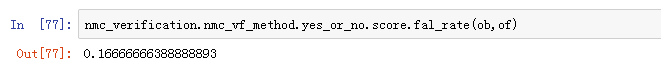
:param grade\_list: 等级

:return:

#输入观测Ob和预报Fo的预报数据（1维的numpy数组），以及判断事件是否发生的阈值threshold，

# 返回一维空报率评分值数组，数组中的每个值对应一个等级

# 如果threshold\_list ==None，则说明Ob,Fo是0或1组成的数组



mis\_rate 漏报率评分

--------------------------

:param Ob: 实况数据 一维numpy

:param Fo: 预测数据 一维numpy

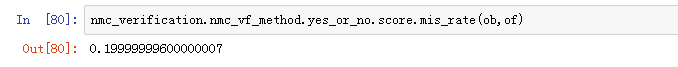
:param grade\_list: 等级

:return:

#输入观测Ob和预报Fo的预报数据（1维的numpy数组），以及判断事件是否发生的阈值threshold，

# 返回一维漏报率评分值数组，数组中的每个值对应一个等级

# 如果threshold\_list ==None，则说明Ob,Fo是0或1组成的数组



bias bias评分

----------------

:param Ob: 实况数据 一维numpy

:param Fo: 预测数据 一维numpy

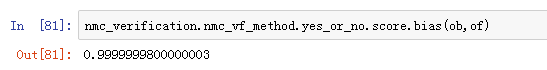
:param grade\_list: 等级

:return:

#输入观测Ob和预报Fo的预报数据（1维的numpy数组），以及判断事件是否发生的阈值threshold，

# 返回一维bias评分值数组，数组中的每个值对应一个等级

# 如果threshold\_list ==None，则说明Ob,Fo是0或1组成的数组



ts ts评分

---------------

:param Ob: 实况数据 一维numpy

:param Fo: 预测数据 一维numpy

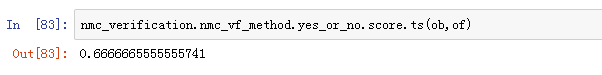
:param grade\_list: 等级

:return:

#输入观测Ob和预报Fo的预报数据（1维的numpy数组），以及判断事件是否发生的阈值value，

# 返回一维ts评分值数组，数组中的每个值对应一个等级

# 如果threshold\_list ==None，则说明Ob,Fo是0或1组成的数组



ts hmfn评分

----------------

:param hit: 命中数

:param mis: 空报数

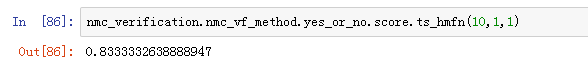
:param fal: 漏报数

:return:

'''

# 输入命中、空报、漏报数

# 返回一维ts评分值数组，数组中的每个值对应一个等级



ets ets评分

----------------

:param Ob: 实况数据 一维numpy

:param Fo: 预测数据 一维numpy

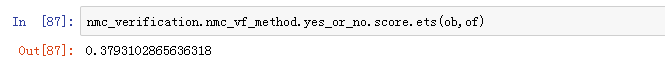
:param grade\_list: 等级

:return:

#输入观测Ob和预报Fo的预报数据（1维的numpy数组），以及判断事件是否发生的阈值value，

# 返回一维ets评分值数组，数组中的每个值对应一个等级

# 如果threshold\_list ==None，则说明Ob,Fo是0或1组成的数组



ets\_hmfn ets\_hmfn评分

-----------------

:param hit: 命中数

:param mis: 空报数

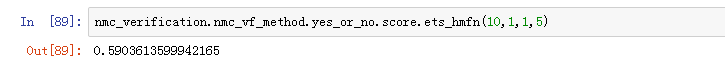
:param fal: 漏报数

:param cn: 正确否定数

:return:

# 输入命中数、空报数、漏报数、正确否定数

# 返回一维ets评分值数组，数组中的每个值对应一个等级



hmfn hmfn评分

----------------

:param Ob: 实况数据

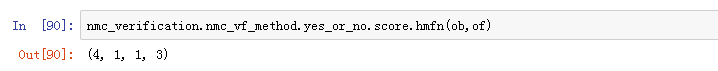
:param Fo: 预测数据

:param threshold\_list:阈值列表

:return:

# 输入观测Ob和预报Fo的预报数据（1维的numpy数组）

#返回命中数、空报数、漏报数、正确否定数共4个数组，数组中的每个值对应一个等级



2.5.3 table

contingency\_table 用来画一张二分类预测列联表

-------------------------------------

:param ob: 实况数据

:param fo: 预测数据

:param threshold\_list: 阈值列表

:param save\_path: 保存路径

:param figsize:

:param x\_label: x方向标签

:param y\_label: y方向标签

:param title: 标题

:param fontsize: 字体大小

:param fontproperties: 字体

:param col\_labels: 列标签

:param row\_labels: 行标签

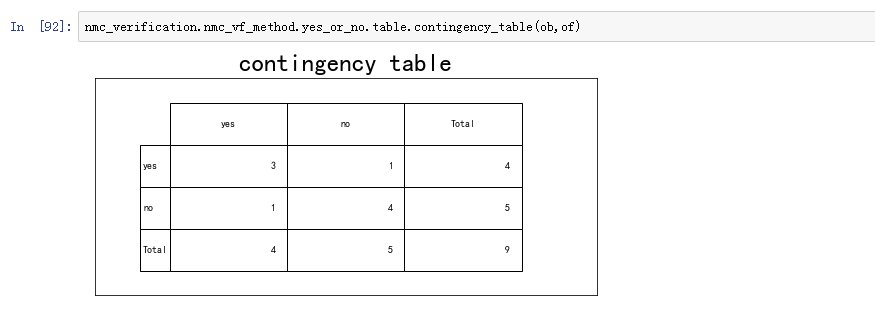
:return:

'''

# 扩展一下该函数的功能

# 当threshold\_list 为None时，ob和fo里的取值默认是只为0或1的，否则根据threshold\_list 里的阈值判断ob和fo里的元素是0或1，进一步绘图

#threshold\_list 有多个取值时，每个表的title 需要显示等级的内容



3 Nmc\_vf\_product检验产品制作方法库

3.1 Compare

3.1.1 space\_compair

绘制24小时格点站点降水检验图

绘制24小时降水实况与预报对比图

3.2 perspective

3.2.1 sta\_data\_set

将参数数组转换为列表

通过指定参数获取站点信息

站点数据参数设置类

3.2.2 statistic\_result\_set

待完善

3.2.3 veri\_plot\_set

参数数组转换为列表

自动布局模块

透视表参数设置类

3.2.4 veri\_result\_set

检验结果设置类

类初始化一些默认参数

获取检验结果

保存检验结果

下载检验结果

3.3 score

3.2.1 yes\_or\_no

3.2.1.1 threshold\_one

TS评分

3.4 yes\_or\_no

3.4.1 score

TS评分

计算偏差值Bias评分

漏报率

失败率

4.Nmc\_vf\_report自动报告生成程序库

待完善.....