

$$\gamma_i(\tau) = \int_0^T s_i(t+\tau) d i(t) dt \quad \text{互相关序列}$$

$$\Delta t_i = \underset{\tau}{\operatorname{argmax}} \gamma_i(\tau)$$

γ_i 的最大值时的 τ 取值即为 Δt_i

$$\Delta t_{ij}^{\text{syn}} = \underset{\tau}{\operatorname{argmax}} I_{ij} \quad , \quad s_i \text{ 和 } s_j \text{ 量}$$

$$\Delta t_{ij}^{\text{obs}}$$

d_i 和 d_j 量.

$$\Rightarrow \Delta \Delta t_{ij} = \Delta t_{ij}^{\text{syn}} - \Delta t_{ij}^{\text{obs}}$$

misfit function:

$$\chi_u^{\text{dd}} = \frac{1}{2} \sum_i \sum_j [\Delta \Delta t_{ij}]^2 \quad \text{注意: !! 最终目标仅仅是到误差拟合好!}$$

$$\delta \chi_u^{\text{dd}} = \sum_{ij} \sum_i [\Delta \Delta t_{ij}] \delta \Delta t_{ij}$$

用CC算出来.

~~确实这一步~~ 直接拟合整个CC!
我可考虑 曲线

扰动后 s_i :

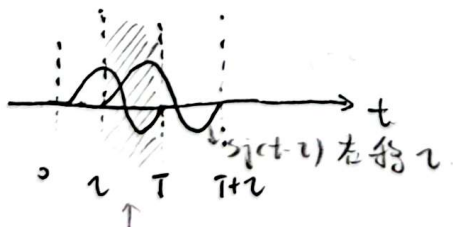
$$\tilde{I}_{ij} = I_{ij} + \delta I_{ij} = \int s_i(t+\tau) s_j \quad + \quad \delta \int s_i(t+\tau) s_j$$

$$= \int s_i(t+\tau) s_j + \int \delta s_i(t+\tau) s_j + \int s_i(t+\tau) \delta s_j$$

下面探讨互相关积分区间上下限问题

$$\int_0^T \delta s_i(t+\tau) s_j = \int_{-\tau}^{T+\tau} \delta s_i s_j(t-\tau) dt = \int_{-\tau}^T + \int_T^{T+\tau} = \int_{-\tau}^T = \int_0^T - \int_0^{-\tau} = \int_0^T$$

左图



只有中间 $s_j(t-\tau)$ 和 $s_i(t)$ 都相加, 因为 $[0, T]$ 以外的点都补了。(在互相关时)

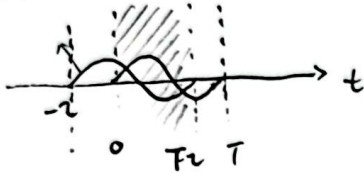
$$\Rightarrow \int_{-\tau}^{T+\tau} \delta s_i s_j(t-\tau) dt = \int_{-\tau}^T \delta s_i s_j(t-\tau) dt, \quad \text{由于 } \int_0^{-\tau} \text{ 也为0.}$$

即 $\int_{-\tau}^T + \int_T^{T+\tau} = \int_{-\tau}^T$

同理:

对 $\int_0^T \delta s_i(t+\tau) s_j$:

s_i 左移 τ



只有中间 $\int_{T-\tau}^T$ 不为 0.

~~$\delta(f \cdot g) = \delta f \cdot g + \delta g \cdot f$ 只有 $\delta \rightarrow 0$ 时成立. 微分. 存在数世界里.~~

~~exactly:~~

~~$\delta(f \cdot g) = \delta f \cdot g + \delta g \cdot f + \delta g \delta f$~~

求 $\tilde{I}_{ij} = I_{ij} + \delta I_{ij}$ 的 δI_{ij} 用到了

$\delta(f \cdot g) = \delta f \cdot g + \delta g \cdot f$ 全微分. 但全微分是 $\delta \rightarrow 0$ 时数学上成立的.

exactly:

$$\begin{aligned} \delta(fg) &= (f + \delta f)(g + \delta g) - fg \\ &= \delta f \cdot g + \delta g \cdot f + \underline{\delta g \delta f} \end{aligned}$$

数学上可省. 但是在离散世界不定.

文章核心:

观测

目标不是每个台和各自的正演对上.

而是台台间的走时差和正演波形的台台走时差对上.
(通过CC算出)