

# 波形拟合反演震源机制的定权研究及误差评定

邓东平 2013202140004

导师：朱良保教授



武汉大学测绘学院

# 概览

## 研究意义

## 研究现状和本文目标

研究现状

本文目标

## 解决方案

优化加权

误差估计

## 实践检验

理论实验

实例应用

## 总结和展望

# 预览

## 研究意义

## 研究现状和本文目标

研究现状

本文目标

## 解决方案

优化加权

误差估计

## 实践检验

理论实验

实例应用

## 总结和展望

# 研究意义

- 发震构造研究、灾害评估
- 区域应力、地震活动性
- 介质结构、海啸模拟等研究

# 预览

研究意义

研究现状和本文目标

研究现状

本文目标

解决方案

优化加权

误差估计

实践检验

理论实验

实例应用

总结和展望

# 研究现状

$$\begin{cases} U_z(r, \phi, 0, \omega) = Z_{SS} \cdot s_2 + Z_{DS} \cdot s_3 + Z_{DD} \cdot s_1 \\ U_r(r, \phi, 0, \omega) = R_{SS} \cdot s_2 + R_{DS} \cdot s_3 + R_{DD} \cdot s_1 \\ U_\phi(r, \phi, 0, \omega) = T_{SS} \cdot t_2 + T_{DS} \cdot t_1 \end{cases} \quad (1)$$

$$\begin{cases} s_1 = 1/2 \sin \lambda \sin 2\delta \\ s_2 = \cos \lambda \sin \delta \sin 2(\phi - \phi_s) + 1/2 \sin \lambda \sin 2\delta \cos 2(\phi - \phi_s) \\ s_3 = -\cos \lambda \cos \delta \cos(\phi - \phi_s) + \sin \lambda \cos 2\delta \sin(\phi - \phi_s) \\ t_1 = \cos \lambda \cos \delta \sin(\phi - \phi_s) + \sin \lambda \cos 2\delta \cos(\phi - \phi_s) \\ t_2 = \cos \lambda \sin \delta \cos 2(\phi - \phi_s) - 1/2 \sin \lambda \sin 2\delta \sin 2(\phi - \phi_s) \end{cases} \quad (2)$$

# 研究现状

$$\begin{cases} U_z(r, \phi, 0, \omega) = Z_{SS} \cdot s_2 + Z_{DS} \cdot s_3 + Z_{DD} \cdot s_1 \\ U_r(r, \phi, 0, \omega) = R_{SS} \cdot s_2 + R_{DS} \cdot s_3 + R_{DD} \cdot s_1 \\ U_\phi(r, \phi, 0, \omega) = T_{SS} \cdot t_2 + T_{DS} \cdot t_1 \end{cases} \quad (1)$$

$$\begin{cases} s_1 = 1/2 \sin \lambda \sin 2\delta \\ s_2 = \cos \lambda \sin \delta \sin 2(\phi - \phi_s) + 1/2 \sin \lambda \sin 2\delta \cos 2(\phi - \phi_s) \\ s_3 = -\cos \lambda \cos \delta \cos(\phi - \phi_s) + \sin \lambda \cos 2\delta \sin(\phi - \phi_s) \\ t_1 = \cos \lambda \cos \delta \sin(\phi - \phi_s) + \sin \lambda \cos 2\delta \cos(\phi - \phi_s) \\ t_2 = \cos \lambda \sin \delta \cos 2(\phi - \phi_s) - 1/2 \sin \lambda \sin 2\delta \sin 2(\phi - \phi_s) \end{cases} \quad (2)$$

# 研究现状

- 方法: 波形拟合 (波形数据), 格点搜索 (公式1非线性),
- 应用: CAP, CPS 等代表性方法 (程序) 广泛应用
- 优点:
  - 1. 算法原理简单, 容易实现
  - 2. 模型复杂度相对较低, 便于符合临床需求, 格点搜索可快速求解
- 问题:
  - 1. 无法直接给出误差评价, 无法有效识别拟合问题
  - 2. CAP 和 CPS 的加权方案不一致, 数值相对大小冲突



# 研究现状

- 方法: 波形拟合 (波形数据), 格点搜索 (公式1非线性),
- 应用: CAP, CPS 等代表性方法 (程序) 广泛应用
- 优点:
  - 1. 波形数据充分应用了地震波信息
  - 2. 格点搜索方法可以任意选择格点大小和搜索范围
- 问题:
  - 1. 无法直接给出误差评价, 无法有效识别拟合问题
  - 2. CAP 和 CPS 的加权方案不一致, 数值相对大小冲突

# 研究现状

- 方法: 波形拟合 (波形数据), 格点搜索 (公式1非线性),
- 应用: CAP, CPS 等代表性方法 (程序) 广泛应用
- 优点:
  - 1. 波形数据充分应用了地震波信息
  - 2. 震源机制解空间较小, 且正演合成迅速, 格点搜索可快速反演
- 问题:
  - 1. 无法直接给出误差评价, 无法有效识别病态问题
  - 2. CAP 和 CPS 的加权方案不一致, 数值相对大小冲突

# 研究现状

- 方法: 波形拟合 (波形数据), 格点搜索 (公式1非线性),
- 应用: CAP, CPS 等代表性方法 (程序) 广泛应用
- 优点:
  1. 波形数据充分应用了地震波信息
  2. 震源机制解空间较小, 且正演合成迅速, 格点搜索可快速反演
- 问题:
  1. 无法直接给出误差评价, 通常有意识到拟合问题
  2. CAP 和 CPS 的加权方案不一致, 数值相对大小冲突

# 研究现状

- 方法: 波形拟合 (波形数据), 格点搜索 (公式1非线性),
- 应用: CAP, CPS 等代表性方法 (程序) 广泛应用
- 优点:
  1. 波形数据充分应用了地震波信息
  2. 震源机制解空间较小, 且正演合成迅速, 格点搜索可快速反演
- 问题:
  1. 无法直接给出误差评价, 无法有效识别病态问题
  2. CAP 和 CPS 的加权方案不一致, 数值相对大小敏感

# 研究现状

- 方法: 波形拟合 (波形数据), 格点搜索 (公式1非线性),
- 应用: CAP, CPS 等代表性方法 (程序) 广泛应用
- 优点:
  1. 波形数据充分应用了地震波信息
  2. 震源机制解空间较小, 且正演合成迅速, 格点搜索可快速反演
- 问题:
  1. 无法直接给出误差评价, 无法有效识别病态问题
  2. CAP 和 CPS 的加权方案不一致, 数值相对大小冲突

# 研究现状

- 方法: 波形拟合 (波形数据), 格点搜索 (公式1非线性),
- 应用: CAP, CPS 等代表性方法 (程序) 广泛应用
- 优点:
  1. 波形数据充分应用了地震波信息
  2. 震源机制解空间较小, 且正演合成迅速, 格点搜索可快速反演
- 问题:
  1. 无法直接给出误差评价, 无法有效识别病态问题
  2. CAP 和 CPS 的加权方案不一致, 数值相对大小冲突

# 研究现状

- 方法: 波形拟合 (波形数据), 格点搜索 (公式1非线性),
- 应用: CAP, CPS 等代表性方法 (程序) 广泛应用
- 优点:
  1. 波形数据充分应用了地震波信息
  2. 震源机制解空间较小, 且正演合成迅速, 格点搜索可快速反演
- 问题:
  1. 无法直接给出误差评价, 无法有效识别病态问题
  2. CAP 和 CPS 的加权方案不一致, 数值相对大小冲突

# 本文目标

- 统一优化定权
- 针对 CAP、CPS 给出结果误差评价



# 预览

## 研究意义

## 研究现状和本文目标

研究现状

本文目标

## 解决方案

优化加权

误差估计

## 实践检验

理论实验

实例应用

## 总结和展望

# 解决方案

- 优化定权
  1. 分析二者定权的理论依据, 联合定权解决差异
  2. 数值定量精化, 结果尽量客观
- 针对 CAP、CPS 给出结果误差评价
  1. 估计数据噪声
  2. 计算震源机制协方差矩阵

# 优化加权

## ■ 统一加权

1. CPS 加权  $W1$ , 考虑信噪比, 权重随震中距单调递减
2. CAP 加权  $W2$ , 考虑振幅调节, 权重随震中距单调递增
3. 信噪比和振幅调节均可提高数据质量, 应联合统一  $WT = W1 * W2$

## ■ 定量精化

1. 利用震中距估计的  $W1, W2$  均较粗糙, 改为由波形数据直接定量计算
2. CAP 加权估计  $W2$  的公式  $(r/r_0)^p$  中的参考参数  $r_0, p$  只能经验判定, 主观性很强

## ■ 本文最终权重

1.  $WT = (1 - NoiseStd/WaveStd)/L2norm$

# 优化加权

## ■ 统一加权

1. CPS 加权  $W1$ , 考虑信噪比, 权重随震中距单调递减
2. CAP 加权  $W2$ , 考虑振幅调节, 权重随震中距单调递增
3. 信噪比和振幅调节均可提高数据质量, 应联合统一  $WT = W1 * W2$

## ■ 定量精化

1. 利用震中距估计的  $W1, W2$  均较粗糙, 改为由波形数据直接定量计算
2. CAP 加权估计  $W2$  的公式  $(r/r_0)^p$  中的参考参数  $r_0, p$  只能经验判定, 主观性很强

## ■ 本文最终权重

1.  $WT = (1 - NoiseStd/WaveStd)/L2norm$

# 优化加权

## ■ 统一加权

1. CPS 加权  $W1$ , 考虑信噪比, 权重随震中距单调递减
2. CAP 加权  $W2$ , 考虑振幅调节, 权重随震中距单调递增
3. 信噪比和振幅调节均可提高数据质量, 应联合统一  $WT = W1 * W2$

## ■ 定量精化

1. 利用震中距估计的  $W1, W2$  均较粗糙, 改为由波形数据直接定量计算
2. CAP 加权估计  $W2$  的公式  $(r/r_0)^p$  中的参考参数  $r_0, p$  只能经验判定, 主观性很强

## ■ 本文最终权重

1.  $WT = (1 - NoiseStd/WaveStd)/L2norm$

# 优化加权

## ■ 统一加权

1. CPS 加权  $W1$ , 考虑信噪比, 权重随震中距单调递减
2. CAP 加权  $W2$ , 考虑振幅调节, 权重随震中距单调递增
3. 信噪比和振幅调节均可提高数据质量, 应联合统一  $WT = W1 * W2$

## ■ 定量精化

1. 利用震中距估计的  $W1, W2$  均较粗糙, 改为由波形数据直接定量计算
2. CAP 加权估计  $W2$  的公式  $(r/r_0)^p$  中的参考参数  $r_0, p$  只能经验判定, 主观性很强

## ■ 本文最终权重

1.  $WT = (1 - NoiseStd/WaveStd)/L2norm$

# 优化加权

## ■ 统一加权

1. CPS 加权  $W1$ , 考虑信噪比, 权重随震中距单调递减
2. CAP 加权  $W2$ , 考虑振幅调节, 权重随震中距单调递增
3. 信噪比和振幅调节均可提高数据质量, 应联合统一  $WT = W1 * W2$

## ■ 定量精化

1. 利用震中距估计的  $W1, W2$  均较粗糙, 改为由波形数据直接定量计算
2. CAP 加权估计  $W2$  的公式  $(r/r_0)^p$  中的参考参数  $r_0, p$  只能经验判定, 主观性很强

## ■ 本文最终权重

1.  $WT = (1 - NoiseStd/WaveStd)/L2norm$

# 优化加权

## ■ 统一加权

1. CPS 加权  $W1$ , 考虑信噪比, 权重随震中距单调递减
2. CAP 加权  $W2$ , 考虑振幅调节, 权重随震中距单调递增
3. 信噪比和振幅调节均可提高数据质量, 应联合统一  $WT = W1 * W2$

## ■ 定量精化

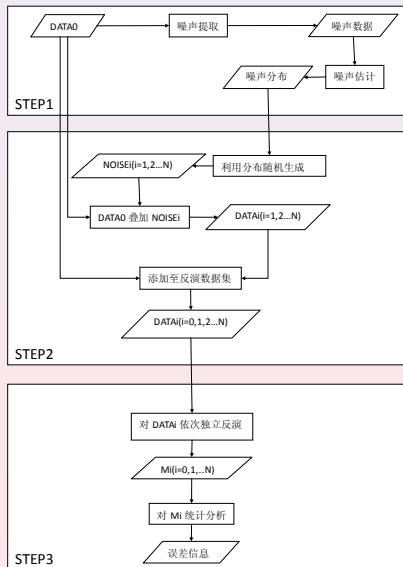
1. 利用震中距估计的  $W1, W2$  均较粗糙, 改为由波形数据直接定量计算
2. CAP 加权估计  $W2$  的公式  $(r/r_0)^p$  中的参考参数  $r_0, p$  只能经验判定, 主观性很强

## ■ 本文最终权重

1.  $WT = (1 - NoiseStd/WaveStd)/L2norm$



# 误差估计



## STEP1 估计数据噪声

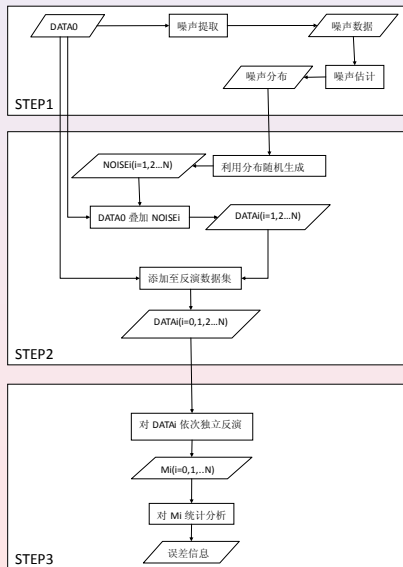
1. 截取震前平静期数据样本
2. 参数估计得到噪声分布函数 (高斯)

## STEP2 随机生成模拟数据集

## STEP3 反演得解集并计算协方差矩阵

1. 构造“双演”数据独立反演，得随机误差范围内解集
2. 对解集统计分析，计算震源机制三参数协方差矩阵

# 误差估计



## STEP1 估计数据噪声

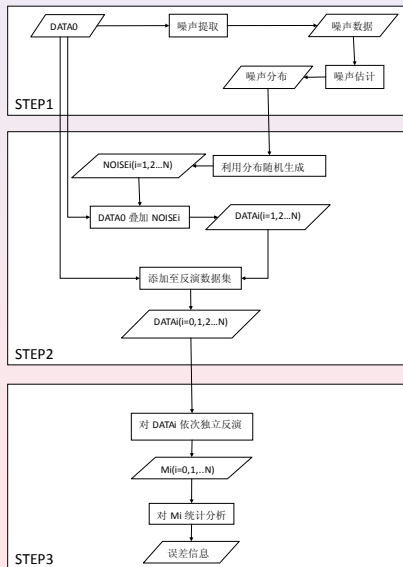
1. 截取震前平静期数据样本
2. 参数估计得到噪声分布函数 (高斯)

## STEP2 随机生成模拟数据集

## STEP3 反演得解集并计算协方差矩阵

1. 对  $DATA_i$  依次独立反演, 得到随机误差范围内解集
2. 对解集统计分析, 计算震源机制三参数协方差矩阵

# 误差估计



## STEP1 估计数据噪声

1. 截取震前平静期数据样本
2. 参数估计得到噪声分布函数 (高斯)

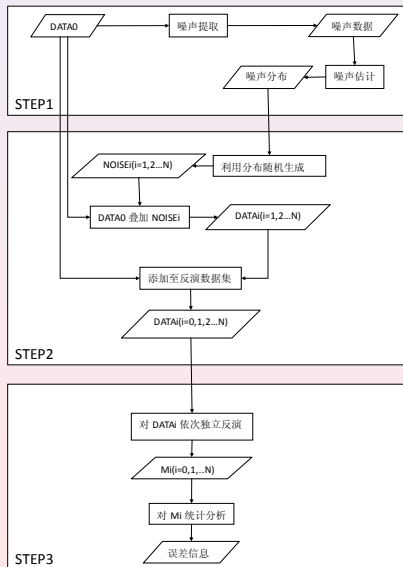
## STEP2 随机生成模拟数据集

1. 用噪声分布函数随机生成噪声数据

## STEP3 反演得解集并计算协方差矩阵

1. 对  $DATA_i$  依次独立反演，得到模拟震前范围内解集
2. 对解集统计分析，计算震前机制三参数协方差矩阵

# 误差估计



## STEP1 估计数据噪声

1. 截取震前平静期数据样本
2. 参数估计得到噪声分布函数 (高斯)

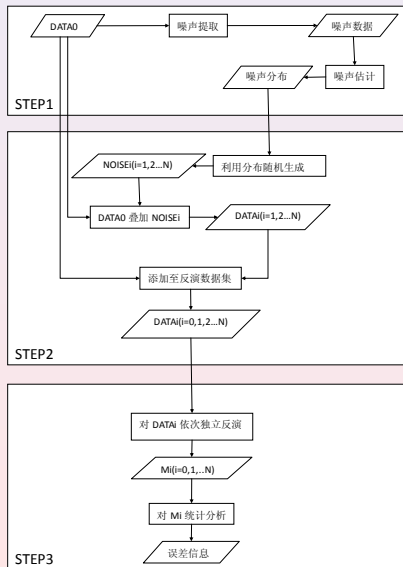
## STEP2 随机生成模拟数据集

1. 用噪声分布函数随机生成噪声数据
2. 噪声数据与原始观测数据叠加，生成多组模拟观测数据

## STEP3 反演得解集并计算协方差矩阵

1. 对每一组数据独立反演，得到模拟震源范围内解集
2. 对解集统计分析，计算震源机制三参数协方差矩阵

# 误差估计



## STEP1 估计数据噪声

1. 截取震前平静期数据样本
2. 参数估计得到噪声分布函数 (高斯)

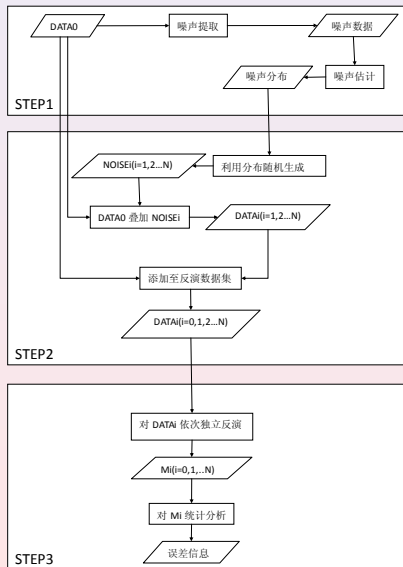
## STEP2 随机生成模拟数据集

1. 用噪声分布函数随机生成噪声数据
2. 噪声数据与原始观测数据叠加，生成多组模拟观测数据

## STEP3 反演得解集并计算协方差矩阵

1. 对数据反演，数据独立反演，得到模拟误差范围内解集
2. 对解集统计分析，计算震源机制三参数协方差矩阵

# 误差估计



## STEP1 估计数据噪声

1. 截取震前平静期数据样本
2. 参数估计得到噪声分布函数 (高斯)

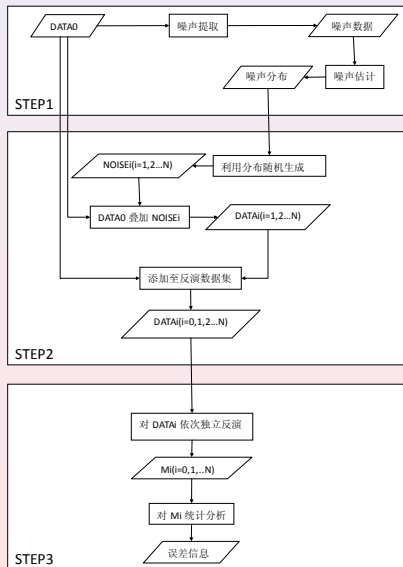
## STEP2 随机生成模拟数据集

1. 用噪声分布函数随机生成噪声数据
2. 噪声数据与原始观测数据叠加，生成多组模拟观测数据

## STEP3 反演得解集并计算协方差矩阵

1. 每组“观测”数据独立反演，得随机误差范围内解集
2. 对解集统计分析，计算震源机制三参数协方差矩阵

# 误差估计



## STEP1 估计数据噪声

1. 截取震前平静期数据样本
2. 参数估计得到噪声分布函数 (高斯)

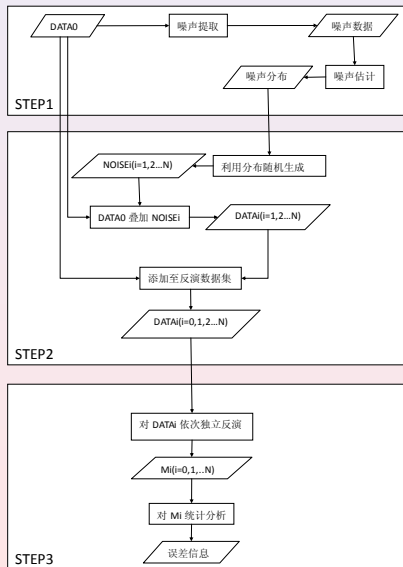
## STEP2 随机生成模拟数据集

1. 用噪声分布函数随机生成噪声数据
2. 噪声数据与原始观测数据叠加, 生成多组模拟观测数据

## STEP3 反演得解集并计算协方差矩阵

1. 每组“观测”数据独立反演, 得随机误差范围内解集
2. 对解集统计分析, 计算震源机制三参数协方差矩阵

# 误差估计



## STEP1 估计数据噪声

1. 截取震前平静期数据样本
2. 参数估计得到噪声分布函数 (高斯)

## STEP2 随机生成模拟数据集

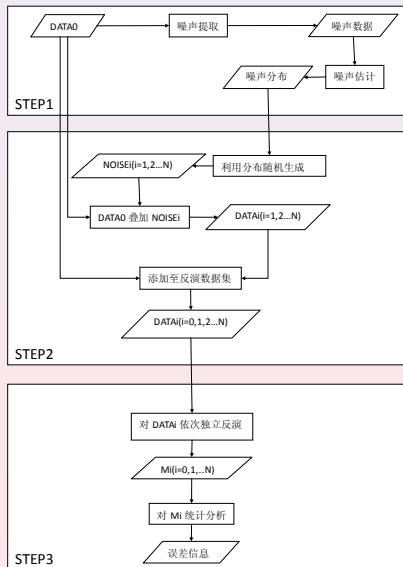
1. 用噪声分布函数随机生成噪声数据
2. 噪声数据与原始观测数据叠加, 生成多组模拟观测数据

## STEP3 反演得解集并计算协方差矩阵

1. 每组“观测”数据独立反演, 得随机误差范围内解集
2. 对解集统计分析, 计算震源机制三参数协方差矩阵



# 误差估计



## STEP1 估计数据噪声

1. 截取震前平静期数据样本
2. 参数估计得到噪声分布函数 (高斯)

## STEP2 随机生成模拟数据集

1. 用噪声分布函数随机生成噪声数据
2. 噪声数据与原始观测数据叠加, 生成多组模拟观测数据

## STEP3 反演得解集并计算协方差矩阵

1. 每组“观测”数据独立反演, 得随机误差范围内解集
2. 对解集统计分析, 计算震源机制三参数协方差矩阵

# 预览

## 研究意义

## 研究现状和本文目标

研究现状

本文目标

## 解决方案

优化加权

误差估计

## 实践检验

理论实验

实例应用

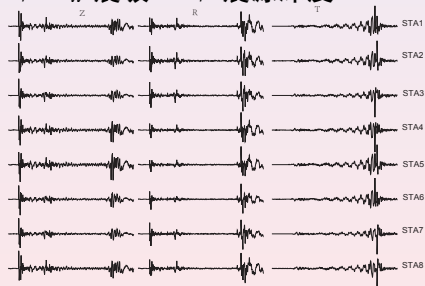
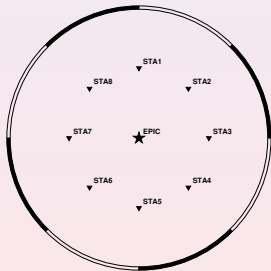
## 总结和展望

# 理论实验

- 无噪实验
- 权重对比实验
- 噪声强度对比实验

# 实验条件

走向  $250^\circ$ ，倾角  $40^\circ$ ，滑动角  $82^\circ$ ， $M_w$  震级 6.5，震源深度 17km



# 无噪实验

## ■ 结果

1. 结果与理论设定一致
2. 理论与观测数据拟合度 100%

## ■ 结论

1. 台站分布合理，满足反演要求
2. 反演分辨率与精度良好
3. 计算机数值计算引起的误差可忽略

# 无噪实验

## ■ 结果

1. 结果与理论设定一致
2. 理论与观测数据拟合度 100%

## ■ 结论

1. 台站分布合理，满足反演要求
2. 说明分辨核为单位矩阵
3. 计算机数值计算引起的误差可忽略

# 无噪实验

## ■ 结果

1. 结果与理论设定一致
2. 理论与观测数据拟合度 100%

## ■ 结论

1. 台站分布合理，满足反演要求
2. 说明分辨核为单位矩阵
3. 计算机数值计算引起的误差可忽略

# 无噪实验

## ■ 结果

1. 结果与理论设定一致
2. 理论与观测数据拟合度 100 %

## ■ 结论

1. 台站分布合理，满足反演要求
2. 说明分辨核为单位矩阵
3. 计算机数值计算引起的误差可忽略



# 无噪实验

## ■ 结果

1. 结果与理论设定一致
2. 理论与观测数据拟合度 100 %

## ■ 结论

1. 台站分布合理，满足反演要求
2. 说明分辨核为单位矩阵
3. 计算机数值计算引起的误差可忽略

# 权重对比实验

	走向/°	倾角/°	滑动角/°	深度/km	拟合度	震级
真值	250	40	82	17	1	6.50
W1	252	40	82	18	0.91	6.52
W2	245	39	78	17	0.75	6.47
WT	250	40	81	17	0.84	6.50

- W1 加权拟合度最高，但深度有偏差
- W2 加权深度无偏差，拟合度最低
- 本文联合加权深度无偏，拟合度较高，综合效果最优

# 噪声强度对比实验

加噪强度	走向/ $^{\circ}$	倾角/ $^{\circ}$	滑动角/ $^{\circ}$	拟合度
无噪声	250	40	82	1
低噪声 ( $1.0 \cdot 10^{-6}$ )	$250 \pm 3$	$40 \pm 3$	$82 \pm 3$	0.99
中等噪声 ( $2.5 \cdot 10^{-6}$ )	$250 \pm 8$	$40 \pm 3$	$83 \pm 7$	0.94
高噪声 ( $5.0 \cdot 10^{-6}$ )	$246 \pm 18$	$40 \pm 6$	$78 \pm 17$	0.87
超高噪声 ( $1.0 \cdot 10^{-5}$ )	$245 \pm 30$	$42 \pm 14$	$84 \pm 36$	0.65

- 局部线性近似下，理论误差大小与噪声强度成正比，与结果吻合
- 拟合度表征反演受噪声影响程度，结果表明拟合度低，误差大，稳定性差
- 各组反演结果均在误差范围内，证明了误差估计的准确性

## 噪声强度对比实验

加噪强度	走向/ $^{\circ}$	倾角/ $^{\circ}$	滑动角/ $^{\circ}$	拟合度
无噪声	250	40	82	1
低噪声 ( $1.0 \cdot 10^{-6}$ )	$250 \pm 3$	$40 \pm 3$	$82 \pm 3$	0.99
中等噪声 ( $2.5 \cdot 10^{-6}$ )	$250 \pm 8$	$40 \pm 3$	$83 \pm 7$	0.94
高噪声 ( $5.0 \cdot 10^{-6}$ )	$246 \pm 18$	$40 \pm 6$	$78 \pm 17$	0.87
超高噪声 ( $1.0 \cdot 10^{-5}$ )	$245 \pm 30$	$42 \pm 14$	$84 \pm 36$	0.65

- 局部线性近似下，理论误差大小与噪声强度成正比，与结果吻合
- 拟合度表征反演受噪声影响程度，结果表明拟合度低，误差大，稳定性差
- 各组反演结果均在误差范围内，证明了误差估计的准确性

## 噪声强度对比实验

加噪强度	走向/ $^{\circ}$	倾角/ $^{\circ}$	滑动角/ $^{\circ}$	拟合度
无噪声	250	40	82	1
低噪声 ( $1.0 \cdot 10^{-6}$ )	$250 \pm 3$	$40 \pm 3$	$82 \pm 3$	0.99
中等噪声 ( $2.5 \cdot 10^{-6}$ )	$250 \pm 8$	$40 \pm 3$	$83 \pm 7$	0.94
高噪声 ( $5.0 \cdot 10^{-6}$ )	$246 \pm 18$	$40 \pm 6$	$78 \pm 17$	0.87
超高噪声 ( $1.0 \cdot 10^{-5}$ )	$245 \pm 30$	$42 \pm 14$	$84 \pm 36$	0.65

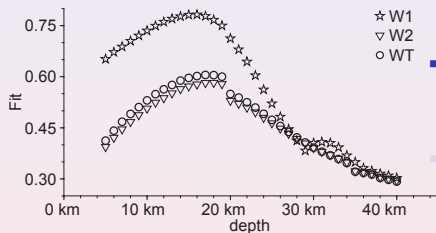
- 局部线性近似下，理论误差大小与噪声强度成正比，与结果吻合
- 拟合度表征反演受噪声影响程度，结果表明拟合度低，误差大，稳定性差
- 各组反演结果均在误差范围内，证明了误差估计的准确性

# 实例应用



- 芦山地震案例，远震 P 波和 SH 波联合反演
- 各道波形分别采用 W1, W2 以及本文的 WT 联合加权进行三次反演，对比择优
- 对最优结果进行误差评定
- 与他人成果对比

# 权重对比分析——稳定性

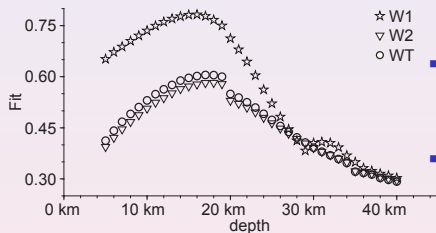


■ 拟合度  $W1 > WT > W2$ , 稳定性  
 $W1 > WT > W2$

■ W1 出现了双峰, 深度约束不理想, 易多解

加权方案	走向标准差/°	倾角标准差/°	滑动角标准差/°
W1	1.03	0.00	0.61
W2	2.25	0.14	0.83
WT	1.66	0.00	0.59

# 权重对比分析——稳定性

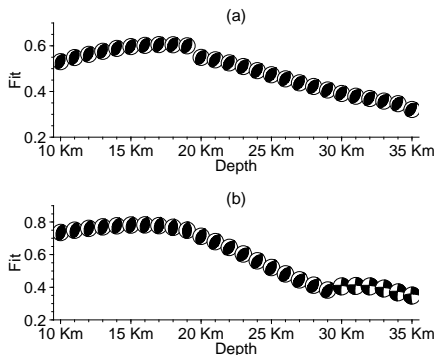


- 拟合度  $W1 > WT > W2$ , 稳定性  $W1 > WT > W2$
- W1 出现了双峰, 深度约束不理想, 易多解

加权方案	走向标准差/ $^{\circ}$	倾角标准差/ $^{\circ}$	滑动角标准差/ $^{\circ}$
W1	1.03	0.00	0.61
W2	2.25	0.14	0.83
WT	1.66	0.00	0.59



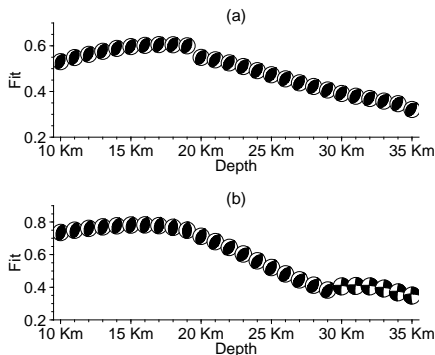
# 权重对比分析——可靠性



- WT 仅在 18km 左右出现极值，W1 在 18km，32km 左右均有极值

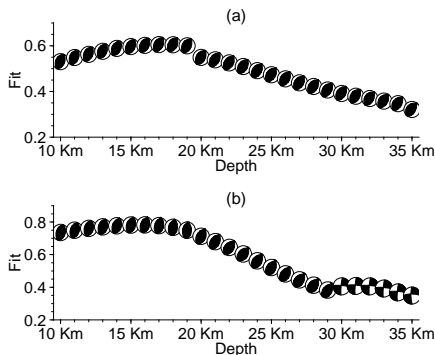
- W1 加权的震源机制随深度变化差异明显，易多解，不可靠
- 综合稳定性和可靠性考虑，WT 加权最优

# 权重对比分析——可靠性



- WT 仅在 18km 左右出现极值，W1 在 18km，32km 左右均有极值
- W1 加权的震源机制随深度变化差异明显，易多解，不可靠
- 综合稳定性和可靠性考虑，WT 加权最优

## 权重对比分析——可靠性



- WT 仅在 18km 左右出现极值, W1 在 18km, 32km 左右均有极值
- W1 加权的震源机制随深度变化差异明显, 易多解, 不可靠
- 综合稳定性和可靠性考虑, WT 加权最优

# WT 加权误差评价

带误差的结果: 走向  $211^{\circ} \pm 5^{\circ}$ , 倾角  $41^{\circ} \pm 1^{\circ}$ , 滑动角  $94^{\circ} \pm 2^{\circ}$

表: 震源机制各参数间相关性

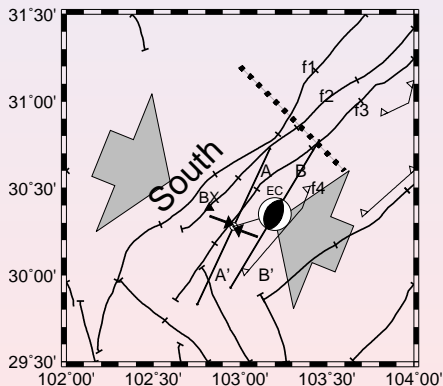
相关系数	走向	倾角	滑动角
走向	1	0	0.91
倾角	0	1	0
滑动角	0.91	0	1

- 相关系数与理论实验较吻合, 与预期一致

# 结果对比

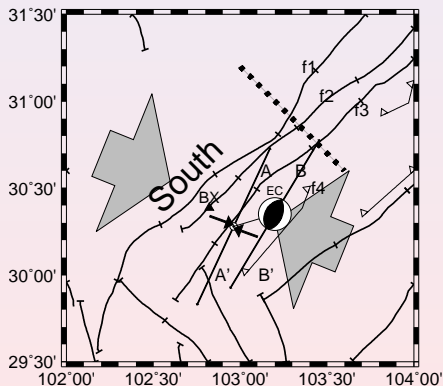
研究者	美国地调局	GCMT	刘超	韩立波等	预测所
深度/km	12	22	15	12	15
走向/°	198	210	220	220	210
倾角/°	33	38	35	50	47
滑动角/°	71	96	95	107	90
$M_w$	6.6	6.6	6.7	6.6	6.5
研究者	刘杰等	曾祥方等	谢祖军等	吕坚等	本文
深度/km	19	12	16	14	17
走向/°	214	212	210	209	211
倾角/°	39	47	44	46	41
滑动角/°	100	93	91	94	94
$M_w$	6.4	6.7	6.7	6.6	6.4

## 结果检验



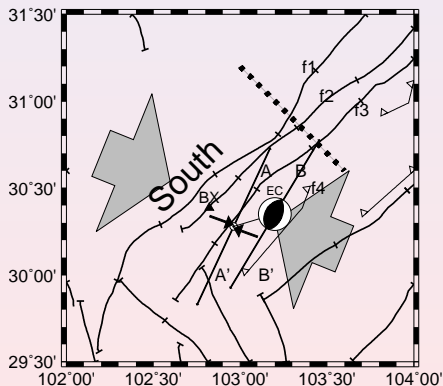
- 震源机制显示的主应力与灰色箭头代表的区域主应力方向以及应力实测 (BX) 一致
- 与剪切波快轴暗示的主应力方向一致, 且走向和双差重定位的余震空间分布吻合
- 与龙门山断裂带南段的走向和构造运动背景吻合

## 结果检验



- 震源机制显示的主应力与灰色箭头代表的区域主应力方向以及应力实测 (BX) 一致
- 与剪切波快轴暗示的主应力方向一致, 且走向和双差重定位的余震空间分布吻合
- 与龙门山断裂带南段的走向和构造运动背景吻合

## 结果检验



- 震源机制显示的主应力与灰色箭头代表的区域主应力方向以及应力实测 (BX) 一致
- 与剪切波快轴暗示的主应力方向一致, 且走向和双差重定位的余震空间分布吻合
- 与龙门山断裂带南段的走向和构造运动背景吻合



# 预览

## 研究意义

## 研究现状和本文目标

研究现状

本文目标

## 解决方案

优化加权

误差估计

## 实践检验

理论实验

实例应用

## 总结和展望

# 工作总结

- 核心工作，提出了一种误差评估方案解决 CAP、CPS 误差缺失的问题，并从理论和实践分别进行论证方法的有效性
- 在 CAP 和 CPS 基础上针对其加权“冲突”，提出一联合加权的统一方案，并定量精化，优化加权
- 芦山地震的震源机制反演表明，发震原因是由区域水平西北 - 东南向的挤压应力长期积累导致的高倾角逆冲位错

# 工作总结

- 核心工作，提出了一种误差评估方案解决 CAP、CPS 误差缺失的问题，并从理论和实践分别进行论证方法的有效性
- 在 CAP 和 CPS 基础上针对其加权”冲突”，提出一联合加权的统一方案，并定量精化，优化加权
- 芦山地震的震源机制反演表明，发震原因是由区域水平西北 - 东南向的挤压应力长期积累导致的高倾角逆冲位错

# 工作总结

- 核心工作，提出了一种误差评估方案解决 CAP、CPS 误差缺失的问题，并从理论和实践分别进行论证方法的有效性
- 在 CAP 和 CPS 基础上针对其加权”冲突”，提出一联合加权的统一方案，并定量精化，优化加权
- 芦山地震的震源机制反演表明，发震原因是由区域水平西北 - 东南向的挤压应力长期积累导致的高倾角逆冲位错

# 不足和展望

- 目前的误差评价方案仅能分析随机噪声的影响，对模型偏差等系统性误差无能为力
- 该误差分析方法要求大量样本统计，需要重复反演，大大增加了计算量
- 目标：应更系统全面地分析各种误差及适当减少计算量

## 不足和展望

- 目前的误差评价方案仅能分析随机噪声的影响，对模型偏差等系统性误差无能为力
- 该误差分析方法要求大量样本统计，需要重复反演，大大增加了计算量
- 目标：应更系统全面地分析各种误差及适当减少计算量

## 不足和展望

- 目前的误差评价方案仅能分析随机噪声的影响，对模型偏差等系统性误差无能为力
- 该误差分析方法要求大量样本统计，震要重复反演，大大增加了计算量
- 目标：应更系统全面地分析各种误差及适当减少计算量

# 结束

感谢您的宝贵时间, 欢迎指正!