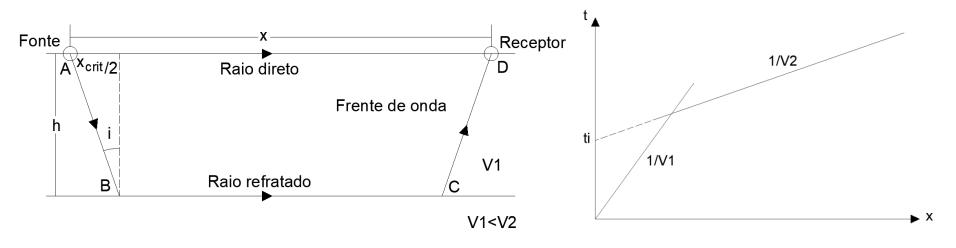
Direct and Inverse Problems in Geophysics - Basic Concepts and Applications

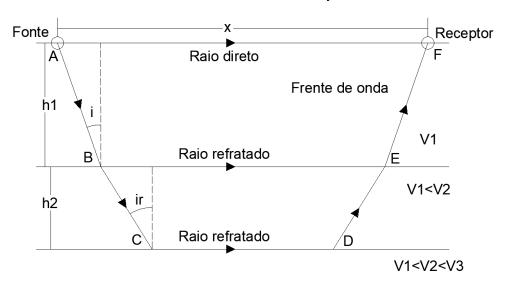
Problemas Diretos e Inversos em Geofísica -Conceitos Básicos e Aplicações

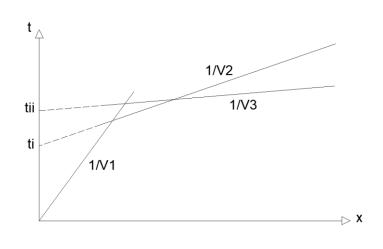
PARTE - V

Prof. Giuliano Sant'Anna Marotta marotta@unb.br Observatório Sismológico Instituto de Geociências - Universidade de Brasília



$$S_1 = \frac{1}{V_1}$$
; $S_2 = \frac{1}{V_2}$; $h_1 = \frac{t_i}{2} \cdot \frac{V_2 V_1}{\sqrt{V_2^2 - V_1^2}}$; $x_{crit} = \frac{2h_1}{\sqrt{\left(\frac{V_2}{V_1}\right)^2 - 1}}$

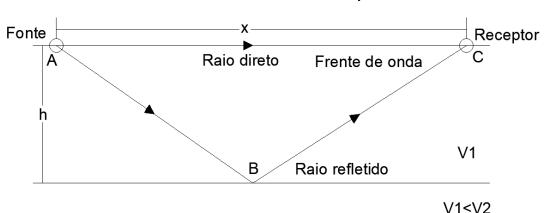


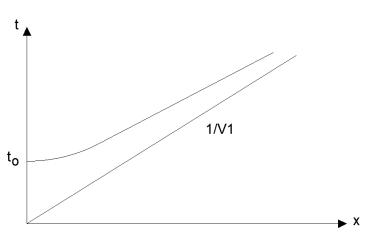


$$S_{1} = \frac{1}{V_{1}}; S_{2} = \frac{1}{V_{2}}; S_{3} = \frac{1}{V_{3}}; h_{1} = \frac{t_{i}}{2} \cdot \frac{V_{2}V_{1}}{\sqrt{V_{2}^{2} - V_{1}^{2}}}$$

$$h_{2} = \left(t_{ii} - \frac{2h_{1}\sqrt{V_{3}^{2} - V_{1}^{2}}}{V_{3}V_{1}}\right) \cdot \frac{V_{3}V_{2}}{2\sqrt{V_{3}^{2} - V_{2}^{2}}}; x_{crit} = 2\left(h_{1}\frac{V_{1}}{\sqrt{V_{3}^{2} - V_{1}^{2}}} + h_{2}\frac{V_{2}}{\sqrt{V_{3}^{2} - V_{2}^{2}}}\right)$$

Modelo de duas camadas, sendo V1<V2



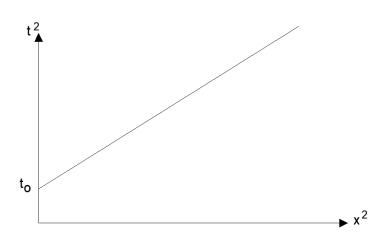


$$t_{AC} = \frac{x^2 + 4h^2}{V^2}$$

Linearizando (método $t^2 - x^2$):

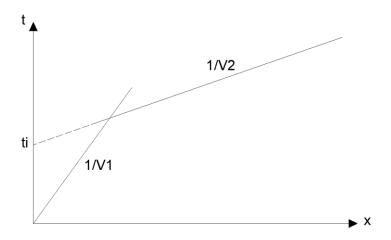
$$t^2 = \frac{x^2}{V^2} + \frac{4h^2}{V^2}$$
; $t_0 = \frac{4h^2}{V^2}$;

$$y = a + bx$$
; $a = t_0$; $b = \frac{1}{V^2}$



Exercícios

```
% Problemas Diretos e Inversos em Geofísica - Conceitos Básicos e Aplicações
% Prof. Giuliano Marotta - SIS/IG/UnB - marotta@unb.br
% Parte V: Exercicio 01
% Sismica de refração de 2 camadas horizontais
% Condicao: V1<V2
%% Equação do tempo de percurso
% t = ((2*h1*(V2^2-V1^2)^0.5)/(V2*V1))+(x/V2)
%% Estimativa de espessura (h1)
% ti = intercept time axis
% if x = 0 m
% ti = 2*h1*((V2^2-V1^2)^0.5/(V2*V1))
% h1 = (ti/2)*((V2*V1)/(V2^2-V1^2)^0.5)
%% Estimativa da distancia critica (xcr)
% xcr = (2*h1)*((V2/V1)^2-1)^0.5
```



```
close all; clear all; clc

% Funcao para solucao do problema inverso
function [ti, S, dpti, dpS] = invV(d, G, W)

m = (G'*W*G)^-1*(G'*W*d);

e = G*m-d;

M = length(G(:,1)); N = length(G(1,:));

VarPos = e'*W*e/(M-N);

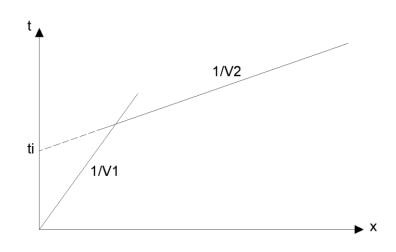
Varm = VarPos.*(G'*W*G)^-1;

dpm = diag(Varm).^0.5;

ti = m(1,1); dpti = dpm(1,1);

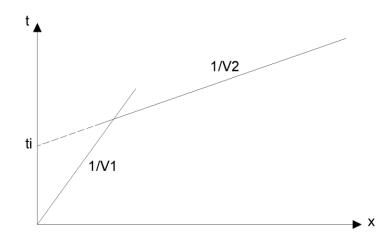
S = m(2,1); dpS =dpm(2,1);
end

% Importar dados
```



```
% Importar dados
Dados = importdata('DadosRefracao.txt');
x = Dados.data(:,1); % distância dos receptores, em metros
td = Dados.data(:,2)/1000; % Tempo registrado para a onda direta, em segundos
tr = Dados.data(:,3)/1000; % Tempo registrado para a onda refratada, em segundos
```

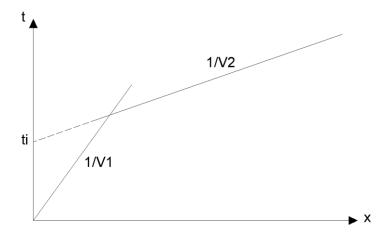
```
% Plota dados
figure()
plot(x,td,'k')
hold on
plot(x,tr,'r')
xlabel('distancia (m)')
vlabel('tempo (s)')
% Inversao
% funcao: t = ti+Sx
\% t = d; G = [1 \times 0; ...] m = [ti, S]
% ti = tempo de interceptação da onda retratada em x = 0;
% S = 1/V = vagarosidade
% Estimativa de ti e S1 envolvendo onda direta
G = [ones(length(x),1) x];
d = td;
W = eye(length(d), length(d));
[tid, S1, dptid, dpS1] = invV(d, G, W);
```



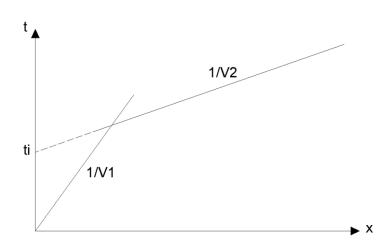
```
% Estimativa de ti e S2 envolvendo onda refratada
G = [ones(length(x),1) x];
d = tr;
[tir, S2, dptir, dpS2] = invV(d, G, W);

% Calculo das velocidades das camadas 1 e 2
V1 = 1/S1;
V2 = 1/S2;

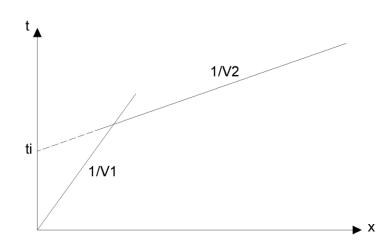
% Propagacao de variancias
VarV1 = ((-1/S1^2)*dpS1)^2;
dpV1 = VarV1^0.5
VarV2 = ((-1/S2^2)*dpS2)^2;
dpV2 = VarV2^0.5
```

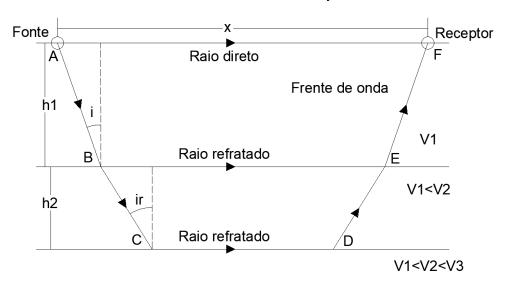


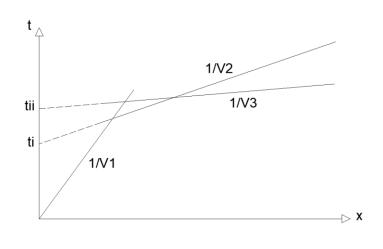
```
% h1 = (ti/2)*((V2*V1)/(V2^2-V1^2)^0.5)
% Jacobiana J1 = (dh1/dti) J2 = (dh1/dV1) J3 = (dh1/dV2)
J1 = (V1*V2)/(2*sqrt(V2^2-V1^2));
J2 = ((V1^2*V2*tir)/(2*(V2^2-V1^2)^(3/2)))+(V2*tir/(2*sqrt(V2^2-V1^2)));
J3 = -((V1*V2^2*tir)/(2*(V2^2-V1^2)^(3/2))) + (V1*tir/(2*sqrt(V2^2-V1^2)));
% Varh1 = (dh1/dti)^2 varti + (dh1/dV1)^2 varV1 + (dh1/dV2)^2 varV2
Varh1 = J1^2*dptir^2 + J2^2*dpV1^2 + J3^2*dpV2^2;
dph1 = Varh1^0.5
dptir
% Calculo da espessura da primeira camada
h1 = (tir/2)*((V2*V1)/(V2^2-V1^2)^0.5)
% Calculo da distancia critica
xcr1 = \frac{(2*h1)}{((V2/V1)^2-1)^0.5}
```



```
% plota resultados
figure()
xc1 = [0,0;xcr1,-h1;x(end)-xcr1,-h1; x(end) 0];
plot(x(:,1), zeros(length(x),1),'ob')
hold on
plot(xc1(:,1),xc1(:,2))
xlabel('distancia (m)')
ylabel('profundidade (m)')
```







$$S_{1} = \frac{1}{V_{1}}; S_{2} = \frac{1}{V_{2}}; S_{3} = \frac{1}{V_{3}}; h_{1} = \frac{t_{i}}{2} \cdot \frac{V_{2}V_{1}}{\sqrt{V_{2}^{2} - V_{1}^{2}}}$$

$$h_{2} = \left(t_{ii} - \frac{2h_{1}\sqrt{V_{3}^{2} - V_{1}^{2}}}{V_{3}V_{1}}\right) \cdot \frac{V_{3}V_{2}}{2\sqrt{V_{3}^{2} - V_{2}^{2}}}; x_{crit} = 2\left(h_{1}\frac{V_{1}}{\sqrt{V_{3}^{2} - V_{1}^{2}}} + h_{2}\frac{V_{2}}{\sqrt{V_{3}^{2} - V_{2}^{2}}}\right)$$

1/V2 tii 1/V1

```
% Problemas Diretos e Inversos em Geofísica - Conceitos Basicos e Aplicacoes
% Prof. Giuliano Marotta - SIS/IG/UnB - marotta@unb.br
% Parte V: Exercicio 02
% Sismica de refração de 3 camadas horizontais
% Condicao: V1<V2<V3
%% Equação do tempo de percurso
% t = (x/V3) + ((2*h1*(V3^2-V1^2)^0.5)/(V3*V1)) + ((2*h2*(V3^2-V2^2)^0.5)/(V3*V2))
%% Estimativa de espessuras (h1 e h2)
% ti = intercept time axis
% if x = 0 m
% ti = 2*h1*((V2^2-V1^2)^0.5/(V2*V1))
% h1 = (ti/2)*((V2*V1)/(V2^2-V1^2)^0.5)
% h2 = (ti2-((2*h1*(V3^2-V1^2)^0.5)/(V3*V1)))*((V3*V2)/(2*(V3^2-V2^2)^0.5))
```

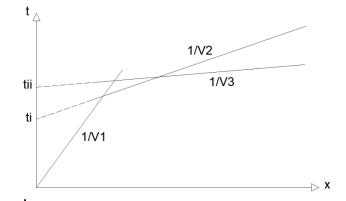
```
tii 1/V2
tii 1/V3
```

```
%% Estimativa da distancia critica (xcr)
% xcr = \frac{(2*h1)}{((V2/V1)^2-1)^0.5}
% xcr = 2*(h1*(V1/(V3^2-V1^2)^0.5)+h2*(V2/(V3^2-V2^2)^0.5))
close all; clear all; clc
% Funcao para solucao do problema inverso
function [ti, S] = invV(d, G)
  m = (G'*G)^{-1}*(G'*d);
  ti = m(1,1);
  S = m(2,1);
end
% Abrir arquivo de dados
Dados = importdata('DadosRefracao3V.txt');
x = Dados.data(:,1); % distância dos receptores, em metros
td = Dados.data(:,2); % Tempo registrado para a onda direta, em segundos
tr1 = Dados.data(:,3); % Tempo registrado para a onda refratada na segunda camada, em segundos
tr2 = Dados.data(:,4); % % Tempo registrado para a onda refratada na terceira camada, em segundos
```

```
tii 1/V2
tii 1/V3
```

```
% Plota dados
figure()
plot(x,td,'k')
hold on
plot(x,tr1,'r')
plot(x,tr2,'m')
xlabel('distancia (m)')
ylabel('tempo (s)')
% Inversao
% funcao: t = ti+Sx
% t = d; G = [1 x0; ...] m = [ti, S]
% ti = tempo de interceptação da onda retratada em x = 0;
% S = 1/V = vagarosidade
% Estimativa de ti e S1 envolvendo onda direta
G = [ones(length(x),1) x];
d = td;
[tid, S1] = invV(d, G);
```

Modelo de duas camadas, sendo V1<V2<V3

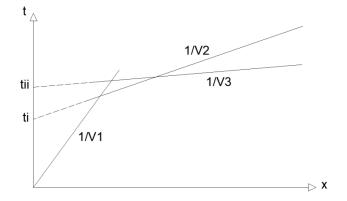


```
% Estimativa de ti e S2 envolvendo onda refratada na segunda camada
G = [ones(length(x),1) x];
d = tr1;
[tir1, S2] = invV(d, G);
% Estimativa de ti e S3 envolvendo onda refratada na terceira camada
G = [ones(length(x),1) x];
d = tr2;
[tir2, S3] = invV(d, G);
% Calculo das velocidades das camadas 1, 2 e 3
V1 = 1/S1;
V2 = 1/S2:
V3 = 1/S3;
% Calculo da espessura das camadas 1 e 2
h1 = (tir1/2)*((V2*V1)/(V2^2-V1^2)^0.5)
h2 = (tir2 - ((2*h1*(V3^2 - V1^2)^0.5)/(V3*V1)))*((V3*V2)/(2*(V3^2 - V2^2)^0.5))
```

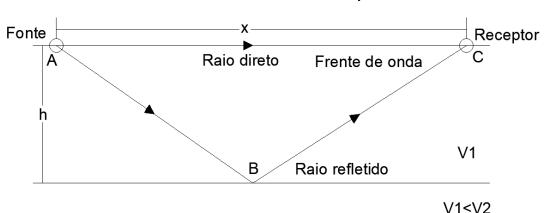
Problemas Diretos e Inversos em Geofísica - Conceitos Básicos e Aplicações — Parte IV

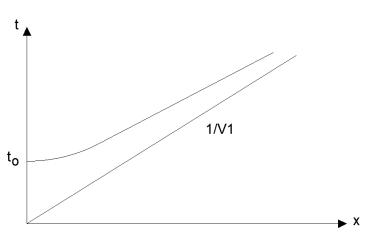
Prof. Giuliano Marotta - SIS/IG/UnB - marotta@unb.br

```
% Calculo da distancia critica considerando as camadas 2 e 3 xcr1 = (2*h1)/((V2/V1)^2-1)^0.5 xcr2 = 2*(h1*(V1/(V3^2-V1^2)^0.5)+h2*(V2/(V3^2-V2^2)^0.5)) % plota resultados figure() xc1 = [0,0;xcr1,-h1;x(end)-xcr1,-h1;x(end) 0]; xc2 = [0,0;xcr2,-h2;x(end)-xcr2,-h2;x(end) 0]; plot(x(:,1), zeros(length(x),1),'ob') hold on plot(xc1(:,1),xc1(:,2)) plot(xc2(:,1),xc2(:,2)) xlabel('distancia (m)') ylabel('profundidade (m)')
```



Modelo de duas camadas, sendo V1<V2



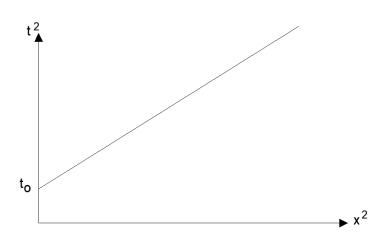


$$t_{AC} = \frac{x^2 + 4h^2}{V^2}$$

Linearizando (método $t^2 - x^2$):

$$t^2 = \frac{x^2}{V^2} + \frac{4h^2}{V^2}$$
; $t_0 = \frac{4h^2}{V^2}$;

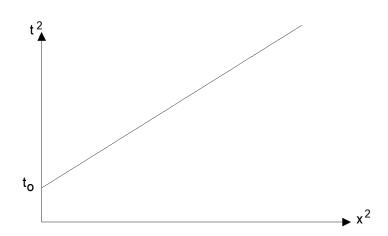
$$y = a + bx$$
; $a = t_0$; $b = \frac{1}{V^2}$



Modelo de duas camadas, sendo V1<V2 (método $t^2 - x^2$)

% Problemas Diretos e Inversos em Geofísica - Conceitos Basicos e Aplicacoes

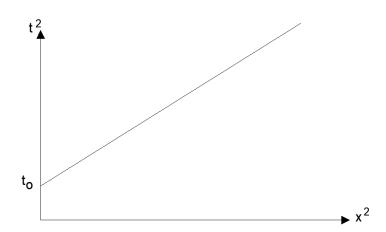
```
% Prof. Giuliano Marotta - SIS/IG/UnB - marotta@unb.br
% Parte V: Exercicio 03
% Sismica de reflexao de 2 camadas horizontais
% Condicao: V1<V2
% Metodo t^2 - x^2
close all
clear all
clc
% Funcao para solucao do problema inverso
function [ti, S] = invV(d, G)
  m = (G'*G)^{-1}*(G'*d);
  ti = m(1,1);
  S = m(2,1);
end
```



Modelo de duas camadas, sendo V1<V2 (método t^2-x^2)

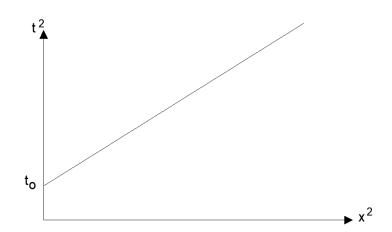
```
Dados = importdata('DadosReflexao.txt','\t');
x = Dados.data(:,2); % distância dos receptores, em metros
t = Dados.data(:,3)/1000; % Tempo registrado para a onda refletida na segunda camada, em segundos
% Plota dados
figure()
plot(x,t,'k')
% Plota dados no formato t^2 - x^2
figure()
plot(x.^2,t.^2,'k')
% Inversao
% funcao: t^2 = (x^2+4h^2)/V^2
% t^2 = x^2/V^2 + 4h^2/V^2
% y = a+bx
% t = t^2; a = t^0 = 4h^2/V^2; b = 1/V^2; x = X^2
```

% Abrir arquivo de dados



Modelo de duas camadas, sendo V1<V2 (método t^2-x^2)

```
% Estimativa de t0 e S1 envolvendo onda refletida
d = t.^2;
x = x.^2;
G = [ones(length(x),1) x];
[t0, S1] = invV(d, G);
% Estimativa de V e h envolvendo onda refletida
V1 = 1/S1^0.5
h = ((t0*V1^2)/4)^0.5
```



Modelo de duas camadas, sendo V1<V2 (modelo não linear)

```
% Problemas Diretos e Inversos em Geofísica - Conceitos Basicos e Aplicacoes % Prof. Giuliano Marotta - SIS/IG/UnB - marotta@unb.br
```

% Parte V: Exercicio 03

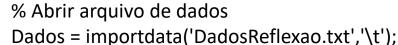
% ------

% Sismica de reflexao de 2 camadas horizontais

% Condicao: V1<V2

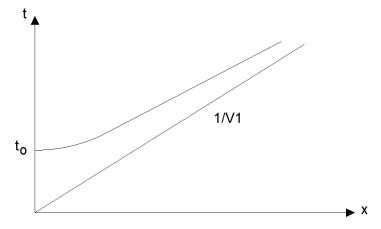
% metodo: modelo não linear

close all; clear all; clc



x = Dados.data(:,2); % distância dos receptores, em metros

t = Dados.data(:,3)/1000; % Tempo registrado para a onda refletida na segunda camada, em segundos



Modelo de duas camadas, sendo V1<V2 (modelo não linear)

```
% Inversao
% tab = (x^2+4h^2)^0.5/V = (x^2+4*h^2)^0.5*S
% parametros: t0 e V
```

d = t; % Vetor dos dados observados

V = 1000; % parametros iniciais

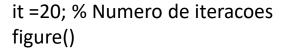
h= 3; % parametros iniciais

S = 1/V; % Varagosidade

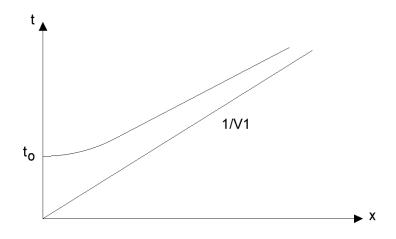
m0= [h; S]; % Vetor dos parametros aproximados

N = length(d(:,1)); % Numeto de observacoes

M = length(m0(:,1)); % Numero de parâmetros



% Estimativa de h e S envolvendo onda refletida



Modelo de duas camadas, sendo V1<V2 (modelo não linear)

```
for i=1:it
```

```
G = [(4*m0(2)*m0(1))./(4*m0(1)^2+x.^2).^0.5, (4*m0(1)^2+x.^2).^0.5]; % Matriz das derivadas parciais

d0 = (x.^2+4*m0(1).^2).^0.5*m0(2); % Vetor dos valores calculados

dc = d-d0; % Vetor das diferencas

dm = (G'*G)^-1*(G'*dc); % Vetor das correcoes

m = m0+dm; % Vetor dos parametros ajustados

e = d-(x.^2+4*m(1).^2).^0.5*m(2); % Vetor das diferencas

m0=m; % Vetor dos parametros ajustados

plot(i,dm,'.r') % plota valor do parametro por iteracao

hold on
```

end

$$h = m(1)$$

V = 1/m(2)

