Программа для вычисления максимально скоррелированных мод и ЭОФ

## Мария Тарасевич, mashatarasevich@gmail.com

Написанная на языке Python 3 программа состоит из двух файлов: main.py и supersvd.py. В файле supersvd.py находится алгоритм вычисления максимально скоррелированных мод, а в main.py — вспомогательный код, который анализирует ключи запуска программы, делает чтение входных данных из файлов, а также записывает в выходные файлы результаты работы алгоритма.

Функцию supersvd можно напрямую использовать из кода на Python, в этом случае не обязательно сохранять массивы в виде файлов на диске.

## 1 Описание

Функция supersvd по двум заданным наборам пространственно-временных полей строит матрицу ковариации, а затем вычисляет её неполное сингулярное разложение.

Функция supersvd принимает на вход 2 обязательных аргумента (два поля, максимально скоррелированные моды которых мы ищем) и 2 опциональных параметра: количество пар максимально скоррелированных мод (по умолчанию 3) и значение переключателя режима вычитания из поля его среднего по времени значения (по умолчанию True, то есть из поля вычитается его среднее по времени значение).

Пусть X(t), Y(t) — два меняющихся во времени поля, максимально скоррелированные моды которых мы ищем, причём  $\dim(X) = nT \times nX^1$  и  $\dim(Y) = nT \times nY$ , где nX и nY могут быть одним или несколькими измерениями массивов (в случае среднемесячных данных INMCM nX и  $nY - 120 \times 180$ ). Функция supersvd вычисляет разложение вида:

$$X(t) = \overline{X} + XV_1XC_1(t) + XV_2XC_2(t) + \dots + XV_kXC_k(t) + \dots, Y(t) = \overline{Y} + YV_1YC_1(t) + YV_2YC_2(t) + \dots + YV_kYC_k(t) + \dots,$$
(1)

где

$$\overline{X} = \frac{1}{nT} \sum_{t=1}^{nT} X(t), \qquad \overline{Y} = \frac{1}{nT} \sum_{t=1}^{nT} Y(t),$$

а k — количество пар максимально скоррелированных мод. В (1) каждое новое слагаемое получается максимизацией корреляции между  $XC_k(t)$  и  $YC_k(t)$ , а  $XV_k, YV_k$  — два семейства ортогональных пространственных мод.

Моды  $XV_k, YV_k$  являются левыми и правыми сингулярными векторами матрицы ковариации

$$C = \frac{1}{nT} \sum_{t=1}^{nT} (X(t) - \overline{X})(Y(t) - \overline{Y})^{\mathsf{T}}.$$

Функция supersvd возвращает:

• массивы x\_coeff, y\_coeff временных коэффициентов XC(t), YC(t) разложения (1) (размерности  $k \times nT$ );

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Здесь и далее размерности массивов указаны в порядке, принятом в С и Python. В Fortran размерности массивов следует развернуть в обратном порядке

- массив x\_vect левых сингулярных векторов XV (размерности  $k \times nX$ );
- массив y\_vect правых сингулярных векторов YV (размерности  $k \times nY$ );
- массив corrcoeff, содержащий k коэффициентов корреляции между  $XC_k(t)$  и  $YC_k(t)$ ;
- массив x\_variance\_fraction (y\_variance\_fraction), содержащий доли дисперсии, приходящиеся на каждый из k левых (правых) сингулярных векторов;
- массив eigenvalue\_fraction, содержащий долю дисперсии матрицы ковариации, приходящуюся на k-ую пару сингулярных векторов;
- ullet массив eigenvalues сингулярных значений матрицы ковариации C.

## 2 Использование

Функция supersvd может вызываться как и из другой Python-функции, принимая на вход массивы данных, так и из командной строки, принимая на вход бинарные файлы (.STD). Последняя возможность реализована в функции main.

Функция main принимает на вход 3 обязательных аргумента:

- -х имя файла, содержащего первое из полей (например, X.STD);
- -у имя файла, содержащего второе из полей (например, Y.STD)<sup>2</sup>;
- -t, --time длину временного интервала (например, в случае среднемесячных данных исторического эксперимента с INMCM это 165 лет).

Также функция main принимает 7 необязательных (опциональных) параметров:

- --type тип используемых данных real (4 байта) или double (8 байт), значение по умолчанию real;
  - ${\tt -k}$  количество вычисляемых пар максимально скоррелированных мод, значение по умолчанию 3;
  - -xv имя файла, в который запишется массив x\_vect;
  - -уv имя файла, в который запишется массив y\_vect;
  - -хс имя файла, в который запишется массив x\_coeff;
  - -ус имя файла, в который запишется массив y\_coeff;
  - -stat имя файла (предпочтительно в формате .CSV), в который для каждого k запишутся домноженные на 100% элементы массивов: corrcoeff, x\_variance\_fraction, y\_variance\_fraction, eigenvalue\_fraction.

Функция main также может быть запущена с ключом --dont-subtract-mean: при этом из полей X, Y не будут вычитаться их средние по времени значения.

Итак, чтобы вычислить с помощью функции main 4 максимально скоррелированные моды аномалий температуры и давления (типа float) и сохранить все возможные результаты, достаточно в командной строке выполнить:

```
python3 main.py -x ts.std -y ps.std -t 1147 -k 4 -xv tsv.std -yv psv.std -xc tsc.std -yc psc.std -stat c.csv
```

Информацию, сохраняемую в файл c.csv, функция main также выводит на экран.

 $<sup>^{2}</sup>$ Если нужно посчитать ЭОФы, то в качестве первого и второго нужно задать одно и то же поле, то есть передать два раза имя одного файла.