**EnKl**  $\mathbf{OT}$ 0.6 0.5 0.4 -1000 0.3 -2000 0.2 -3000 0.1 -4000 0.6 0.5 0.4 0.3 0.2 0.1 0.3 0.25 0.15 0.1 0.05

> \_\_\_\_0

**Observations** 

Observat