

مدل‌سازی وارون دو بعدی غیرخطی داده‌های گرانی‌سنجدی منطقه مغان با استفاده از روش مارکوارت-لونبرگ

علی نجاتی کلانه^{۱*}، وحید ابراهیم‌زاده اردستانی^۲، سیده‌هانی متولی‌عنبران^۳، شهاب قمی^۴ و احسان جوان^۵

^۱ مؤسسه ژئوفیزیک دانشکاه تهران، تهران، ایران

^۲ سازمان زمین‌شناسی و اکتشافات معدنی کشور، تهران، ایران

^۳ مدیریت اکتشاف نفت، تهران، ایران

تاریخ دریافت: ۱۳۸۶/۰۴/۲۳ تاریخ پذیرش: ۱۳۸۷/۰۵/۲۳

چکیده

در این مقاله مدل‌سازی وارون غیرخطی داده‌های گرانی‌سنجدی برای تعیین هندسه سنگ بستر مورد نظر بوده است به طوری که با کمترین اطلاعات اولیه زمین‌شناسی، بهترین ساختار نزدیک به واقعیت زمین‌شناسی را نتیجه دهد. در روش ارائه شده هندسه سنگ بستر با یک سری منشورهای کنار هم چیده شده تقریب زده می‌شود و در نهایت طول این منشورها، عمق سنگ بستر را به دست می‌دهد. در الگوریتم تهیه شده، از یک روند تکرار غیرخطی برای شیوه‌سازی هندسه سنگ بستر استفاده می‌شود. در گام اول با استفاده از یک تقریب مناسب و با استفاده از روش‌های استاندارد، مسئله غیرخطی به می‌شود. در گام دوم با استفاده از تمامی اطلاعات اولیه، مدل طراحی و به اصطلاح مدل متغیری (پارامتری) می‌شود. در گام بعدی یک مدل اولیه منطبق بر تمامی فرضیات ژئوفیزیکی و زمین‌شناسی پیشنهاد می‌شود و با استفاده از تجزیه عددی، ماتریس‌های مشتقات جزئی برای مدل محاسبه می‌شود. روند وارون‌سازی بر مبنای روش مارکوارت-لونبرگ، در تکرارهای مختلف با توجه به میزان تطابق میان داده‌های واقعی و محاسبه‌ای، مدل اولیه را بهبود می‌بخشد. در این روند از خطی سازی مدل، توسط تجزیه عددی در نزدیکی مدل اولیه و محاسبه دوباره ماتریس مشتقات جزئی استفاده می‌شود تا بهترین تطابق میان داده‌های اندازه‌گیری و محاسبه‌ای ایجاد شود. به منظور نشان دادن قابلیت این روش، مدل‌سازی برای داده‌های مصنوعی با نویه و بدون نویه صورت گرفته است. داده‌های واقعی مورد استفاده، داده‌های گرانی‌سنجدی مربوط به ناحیه مغان است که نتایج حاصل با واقعیت زمین‌شناسی منطقه تطابق بسیار خوبی دارد.

کلید واژه‌ها: گرانی‌سنجدی، وارون‌سازی، سنگ بستر، روش مارکوارت-لونبرگ

*نویسنده مسئول: علی نجاتی کلانه

۱- مقدمه

دارد که اطلاعات ورودی متعددی نمی‌خواهد و تفسیر، کماکان اتوماتیک است و تنها به داده‌های گرانی و یک تابیه چگالی بین سنگ بستر و رسوبات بالای آن نیاز است و در صورتی که بخواهیم جوابی بهتر و مطمئن‌تر حاصل کنیم، می‌توانیم اطلاعات ورودی بیشتری از جمله بیشینه و کمینه ژرفای سنگ بستر را که از داده‌های چاه و یا اطلاعات زمین‌شناسی منطقه حاصل شده است نیز وارد کنیم که همگرایی جواب را آسان می‌کند. در این روش ژرفای بالای سنگ بستر در زیر هر نقطه بی‌هنجری گرانی مشاهده‌ای در طول مقطع تعیین می‌شود. از آنجایی که بی‌هنجری‌های گرانی دارای مؤلفه‌هایی از اثرات منطقه‌ای هستند، بی‌هنجری منطقه‌ای نیز باید تعیین شود.

ورودی شامل بی‌هنجری گرانی، Δ ، با فواصل یکسان روی یک نیمرخ و ژرفای Z مربوط به ساختار یا سطح تغییر چگالی که مورد بررسی است و تابیه چگالی ۵ است. ساختار سنگ بستر با یک سری منشورهای کنار هم چیده شده معادل‌سازی می‌شود (شکل ۱). هر کدام از منشورها زیر یک نقطه بی‌هنجری قرار داشته و در نهایت ژرفای ZT مربوط به بالای این منشورها تعیین می‌شود. برآورد ساده‌ای که استفاده می‌شود آن است که گرادیان قائم بی‌هنجری گرانی هر منشور، روی گسترش ژرفای منشور یا افزایش جزئی آن، ثابت است و سهم آن در بی‌هنجری هر نقطه یک ضرب ساده مشتق در سمترا (یا افزایش سمترا) است. فرض می‌شود مقطع بی‌هنجری به طور کامل ساختار را پوشش می‌دهد، بنابراین ابتدا و انتهای مقطع بی‌هنجری آزادانه صفر می‌شود.

فرض دیگر آن است که مقطع دارای یک روند خطی اثر منطقه‌ای با معادله $AX+B$ می‌باشد. بی‌هنجری گرانی (x_k) $= \Delta g(k)$ در هر نقطه (x_k) ، که نتیجه سطح با ساختار منشوری است (شکل ۱)، می‌تواند طبق معادله اثر گرانی یک دایک

محاسبه ژرفای سنگ بستر در حوضه‌های رسوی یک تمرین کلاسیک در اکتشافات منطقه‌ای و هیدرولوژی است. توصیف ابهامات مربوط به تفسیر داده‌های گرانی توسط (1962) Roy و (1978) Rao & Murthy سرانجام به این نتیجه منجر شد که برای چیرگی بر این ابهامات می‌توان از یک شکل هندسی ریاضی با تابیه چگالی معین استفاده کرد. پرکاربردترین مدل‌های هندسی ریاضی برای مدل‌سازی سنگ بستر، یکی مدل جمع منشوری (1960) Bott و دیگری مدل چند ضلعی (1959) Talwani et al. است. در روش تفسیری (1960) Bott، مقطع حوزه رسوی با یک سری منشورهای کنار هم چیده شده با پهنه‌ای یکسان تقریب زده می‌شود، در حالی که در روش چند ضلعی (1959) Talwani et al. مقطع حوزه رسوی با یک n ضلعی تقریب زده می‌شود. در اکثر الگوریتم‌هایی که از این دو روش هندسی بهره می‌برند، فرض می‌شود که چگالی حوزه بالای سنگ بستر ثابت است و به طور کلی یک چگالی ثابت به مدل نسبت داده می‌شود (1975) Morgan & Grant؛ (1963) Bhattacharya & Navolio. در نهایت الگوریتم Marquardt (1963) برای حل مسئله وارون برای پیدا کردن مقدار ژرفای بستر حوزه رسوی از بی‌هنجری گرانی مشاهده‌ای استفاده شده است.

۲- فرضیه روش مورد استفاده در تهیه الگوریتم رایانه‌ای

با تأملی بر روش‌های مختلف در مدل‌سازی سنگ بستر خواهیم دید که هر کدام محسن و معایی دارد که با توجه به اطلاعات اولیه و داده‌های ورودی، که در اختیار مفسر است، و نوع مدل‌سازی مورد نظر، می‌توان یکی را انتخاب کرد. آنچه که مشخص است در حالت کلی، روش انتخاب شده در این مقاله این مزیت را

معادلات نرمال به صورت زیر حاصل می‌شوند:

$$\sum_{k=1}^N \sum_{i=1}^N \frac{\partial \Delta g(k)}{\partial a_i} \frac{\partial \Delta g(k)}{\partial a_{N+1}} (1 + \delta \lambda) a_i \sum_{\lambda=1}^N d g(k) \cdot \frac{\partial \Delta g(x_i)}{\partial a_N} = 0.0, \quad (i=1, \dots, N) \quad (1)$$

به طوری که، $\delta=1$ به ازای $j=i$ و در غیر اینصورت $\delta=0$ می‌شود. λ همان فاکتور تعديل Marquardt است.

$$a_1 = ZT(i+1), \quad i=1, \dots, N-2$$

$$a_{N+1} = A$$

$$a_n = B$$

$$\frac{\partial d g(k)}{\partial a_1} = \left[\frac{\partial F_k(z)}{\partial z} \right]_{ZT(i+1)} \quad i=1, \dots, N-2$$

$$\frac{\partial d g(k)}{\partial a_{N+1}} = x(k), \quad \frac{\partial d g(k)}{\partial a_N} = 1.0$$

تکرارها وقتی پایان می‌پذیرد که:

۱) فاکتور تعديل Marquardt کوچک شود و در تکرارهای نهایی به صفر نزدیک شود.

۲) تابع هدف به یک مقدار مجاز خطا کاهش یابد.

۳) تعداد از قبل مشخص شده تکرارها کامل شود.

به طور ذاتی یک طرح تکراری شامل مراحل زیر است:

۱) برابر گرفتن Z با $ZT(i)$ به ازای تمام مقادیر N ، $i=1, \dots, N$ با $d g(i)$ به ازای تمام N و $i=1, \dots, N$ که A و B برابر صفر باشند.

۲) محاسبه $\left[\frac{\partial F_k(z)}{\partial z} \right]_{ZT(i)}$ به ازای $i=2, \dots, N-1$ و $k=1, \dots, N$ به کمک معادله (۵) و حل برای افزایش $dZT(i)$ به ازای $i=2, \dots, N-1$ و محاسبه dA و dB به وسیله معادله (۹).

۳) اضافه کردن مقدار افزایش به متغیر متناظر.

۴) محاسبه $\Delta g_{cal}(k) = \Delta g(k) - \Delta g_{cal}(k)$ از معادله (۴) و $d g(k)$ برای همه مقادیر $k=1, \dots, N$.

۵) تکرار مراحل ۲، ۳ و ۴.

شایان ذکر است از روابط ذیل جهت تعیین ماتریس تحلیل متغیرهای مدل و ماتریس تحلیل داده‌ها بهره برده شده است:

$$G^{-1} = [G^T G + \lambda I]^{-1} G^T \quad \text{و} \quad G = \frac{\partial F_i(K)}{\partial Z} \quad \text{و} \quad R = G^T G \quad \text{و} \quad N = G G^{-1}$$

۳- بورسی توافقی برنامه رایانه‌ای با مدل‌های مصنوعی سنگ بستر

۳-۱. مدل مصنوعی اول- بدون نویف

اولین مدل مصنوعی به کار برده شده، سنگ بستری ۲ بعدی به طول ۱۴ کیلومتر است که شکلی ساده داشته و با شبیه تقریبی ثابتی به ژرفای بیشینه $1/2$ کیلومتر می‌رسد. در این مدل فرض شده است که داده‌های گرانی سنگی به فواصل مساوی 500 متر بر روی یک نیم‌رخ به تعداد 29 نقطه برداشت شده باشد. مدل مصنوعی و داده‌های مصنوعی ناشی از آن مدل به ترتیب در شکل 1 و 2 آمده است. ابتدا با استفاده از یک برنامه پیشرو اثر گرانی این مدل به دست آمده و سپس توسط برنامه رایانه‌ای وارون (روند نمای برنامه رایانه‌ای در پیوست آمده است) از این داده‌های مصنوعی به مدل سنگ بستر رسیده‌ایم.

برای استفاده از برنامه، نیاز به یک تابیان چگالی داریم که فرض ما وجود تابیان چگالی -1 گرم بر سانتی‌متر مکعب است و نیز چون مدل‌سازی براساس شبیه‌سازی سنگ بستر با یک سری بلوک‌های کنار هم چیده شده است، فرض شده که تعداد بلوک‌ها 27 عدد و عرض هر بلوک 500 متر است.

ژرفای سنگ بستر اولیه برای شروع برنامه، ژرفای تخمینی 700 متر به صورت

(Rao & Murthy, 1978) بیان شود:

$$\Delta g(k) = \sum_{i=2}^{N-1} [F_k(z)]_{ZT(i)}^Z + A x_k + B \quad (1)$$

$$F_k(z) = 2G \sigma \left\{ z \arctan \left(\frac{\left(x_k + \frac{dx}{2} \right)}{z} \right) - \arctan \left(\frac{\left(x_k - \frac{dx}{2} \right)}{z} \right) \right\} \dots \quad (2)$$

$$+ 0.5 \left[\left(\frac{\left(x_k + \frac{dx}{2} \right)}{z} \right) \ln \left(\left(\frac{x_k + dx}{2} \right)^2 + z^2 \right) \left(x_k - \frac{dx}{2} \right) \ln \left(\left(x_k - \frac{dx}{2} \right)^2 + z^2 \right) \right]$$

به طوری که dx فاصله ایستگاه‌ها، $ZT(i)$ ژرفای بالایی سنگ بستر در زیر i امین ایستگاه و G ثابت جهانی گرانی است. شایان توجه است که:

$$[F_k(z)]_{ZT(i)}^Z = -[F_k(z)]_z^{ZT(i)} \quad (3)$$

يعني اثر گرانی يك منشور در زير ژرفای ميانگين ($ZT(i) > Z$) داراي علامتی مختلف با اثر گرانی منشوری است که بالا ژرفای ميانگين ($ZT(i) < Z$) قرار دارد. بنابراین اختلاف علامت، در سهم گرانی جسم قرار گرفته در زير يا بالا ژرفای ميانگين به طور اتوماتیک در فرایند تفسیر وارد می‌شود. چنانچه $ZT_j(i)$ با $i=2, \dots, N-1$ ، ژرفای سطح در J امین تکرار و A_1 و B_1 ضرایب بی‌هنجری منطقه‌ای باشند آنگاه بی‌هنجری چنین مدلی به صورت:

$$\Delta g_{cal}(k) = \sum_{i=2}^{N-1} [F_k(z)]_{ZT_j(i)}^Z + A_1 x_k + B_1 \quad (4)$$

واز معادله (۲)،

$$\frac{\partial F_k(k)}{\partial z} = -2G \sigma \left[\arctan \left(\frac{\left(x_k + \frac{dx}{2} \right)}{z} \right) - \arctan \left(\frac{\left(x_k - \frac{dx}{2} \right)}{z} \right) \right] \quad (5)$$

معادله (۵) بی‌هنجری گرانی يك مدل صفحه‌ای نازک را همانندسازی می‌کند. تنهای تفاوت، وجود علامت منفی است.

طرح ارائه شده به طور تلویحی شامل دو مرحله است، اول شروع و دیگری اصلاح و بهبود. برای شروع فرض می‌شود که هر منشور در مقدار بی‌هنجری سه‌می مساوی با حاصل ضرب ستبرایش ($Z - ZT_j(i)$) در نزخ تغییر بی‌هنجری دارد. بنابراین:

$$\Delta g(k) = \sum_{i=2}^N \left[\frac{\partial F_k(z)}{\partial z} \right]_{ZT_j(i)} (Z - ZT_j(i)) + A_1 x_k + B_1 \quad (6)$$

به ازای مقادیر اولیه ($ZT_j(i)$ ، A_1 و B_1 ، ژرفای سطح و ضرایب بی‌هنجری منطقه‌ای محاسبه می‌شوند. برای اختلاف (k) میان بی‌هنجری مشاهده‌ای و محاسبه‌ای در J امین تکرار از معادلات (۱) و (۴) داریم:

$$d g(k) = \sum_{i=2}^{N-1} [F_k(z)]_{ZT_j(i)}^{ZT(i)} + d A x_k + d B \quad (7)$$

به طوری که dA و dB افزایش داده شده به A_1 و B_1 هستند. چنانچه افزایش $dZT(i) = ZT(i) - ZT_j(i)$ برای ژرفای محاسبه‌ای کوچک باشد می‌توانیم بنویسیم:

$$[F_k(z)]_{ZT_j(i)}^{ZT(i)} = \left[\frac{\partial F_k(z)}{\partial z} \right]_{ZT_j(i)} dZT(i) \quad (8)$$

و بنابراین

$$d g(k) = \sum_{i=2}^N \left[\frac{\partial F_k(z)}{\partial z} \right]_{ZT_j(i)} dZT(i) + d A x_k + d B \quad (9)$$

در معادله (۹) x_k یک متغیر معین و $\left[\frac{\partial F_k(z)}{\partial z} \right]_{ZT_j(i)}$ از معادله (۵) محاسبه می‌شود. $d g(k)$ اختلاف بین بی‌هنجری مشاهده‌ای و محاسبه‌ای می‌باشد. معادلاتی این چنین برای هر نقطه بی‌هنجری طرح و سپس برای مقادیر dA و dB ، خالل کمینه کردن تابع هدف ($\sum_{k=1}^{N-1} dg(k)$ با روش بهینه‌سازی (1963) Marquardt) حل می‌شوند.

تکرار اول نشان داده شده است. ماتریس تحلیل داده‌ها دارای یک باند پهن قطعی است که بیانگر نبود تطابق داده‌های ناشی از مدل مصنوعی و داده‌های وارون شده است. ماتریس تحلیل متغیرهای مدل نیز دارای یک باند پهن قطعی است که نشان می‌دهد ژرفای بلوک‌ها در تکرار اول با دقت بالا تعیین نشده است.

در شکل ۱۸ و ۱۹ نتایج وارون سازی در تکرار هشتم با نوفه آمده است. در شکل ۲۰ و ۲۱ ماتریس‌های تحلیل متغیرهای مدل و ماتریس تحلیل داده‌ها در تکرار هشتم رسم شده‌اند که به صورت نوار قطعی هستند که از تعیین درست متغیرهای مدل و تطبیق دقیق داده‌های وارون شده و مدل مصنوعی حکایت دارد.

در نهایت خطای میانگین مجدول RMS در شکل ۲۲ رسم شده است مانند مثال قبلی همگرایی بالای مدل در کم کردن خطابسیار قابل توجه است.

۴- مدل سازی واقعی داده‌های گرانی سنجی

به منظور مدل سازی داده‌های گرانی سنجی یک نیمرخ از داده‌های برداشت شده توسط شرکت ملی نفت ایران، مربوط به ناحیه مغان انتخاب شده است. نیمرخ مزبور (P₂₋₁) در شکل ۲۳ بر روی نقشه‌بی‌هنگاری باقیمانده ۱ نشان داده شده است.

وجود چشم‌های نفتی در حوضه مغان و نزدیکی به میادین نفتی آذربایجان باعث توجه شرکت‌های نفتی ایران به امکانات نفتی این حوضه شده است. عملیات زمین‌شناسی مقدماتی این ناحیه در طول سال‌های ۱۹۵۰ تا ۱۹۵۶ توسط زمین‌شناسان شرکت ملی نفت ایران انجام گرفته است و عملیات شناسایی دقیق تر زمین‌شناسی از سال ۱۹۵۹ تا ۱۹۶۱ توسط شرکت فرانسوی انجام شد و سازندگان آن شناسایی، نام گذاری و ساختمان‌های موجود، بررسی مقدماتی و امکانات نفتی آنها ارزیابی شده است. در سال‌های اخیر با توجه به نیاز روز افزون متابع هیدروکربوری این ناحیه مورد توجه دوباره واقع شده است. از این روند مطالعات ژئوفیزیکی گرانی سنجی و لرزه‌نگاری در ناحیه یاد شده انجام پذیرفته است. نتایج مدل سازی روز داده‌های گرانی سنجی P₂₋₁ بعد از ۹ تکرار در شکل ۲۴ و ۲۵ نمایش داده شده است. تعداد داده‌ها ۵۹ و تعداد متغیرهای مدل ۵۷ است. فاصله داده‌های گرانی ۱ کیلومتر و طول کل نیمرخ در نظر گرفته شده حدود ۵۸ کیلومتر است.

تباین چگالی در نظر گرفته شده بین رسوبات و ناپیوستگی بازالتی ۳ گرم بر سانتی‌متر مکعب در نظر گرفته شده است و مدل اولیه با توجه به داده‌های لرزه‌نگاری ۱/۵ کیلومتر در نظر گرفته شده است. در شکل ۲۶ و ۲۷ ماتریس‌های تحلیل متغیرهای مدل و ماتریس تحلیل داده‌ها در تکرار نهم رسم شده‌اند که به صورت نوار قطعی هستند که از تعیین درست متغیرهای مدل و تطبیق دقیق داده‌های وارون شده و مدل مصنوعی حکایت دارد.

۵- نتیجه‌گیری

با مقایسه نتایج وارون سازی گرانی سنجی و مقطع لرزه‌نگاری مشاهده می‌شود روش دقت قابل قبولی دارد. چنان‌که می‌توان ژرفای بالا آمدگی پی‌سنگ را که حدود ۵۵۰ متر واقع در ابتدای نیمرخ است، در شکل ۲۸ و ۲۵ آشکارا مشاهده کرد. در هر دو دسته نتایج مدل سازی معکوس گرانی و داده‌های لرزه‌نگاری تا حد زیادی روند و ساختار یکسانی را برای سنگ کف نشان می‌دهند. چنانچه از اطلاعات چاهه‌ای موجود در ناحیه در صورت وجود برای مدل سازی‌های معکوس داده‌های میدان پتانسیل مانند گرانی استفاده شود، می‌توان با دقت بالایی هندسه پی‌سنگ را تعیین کرد.

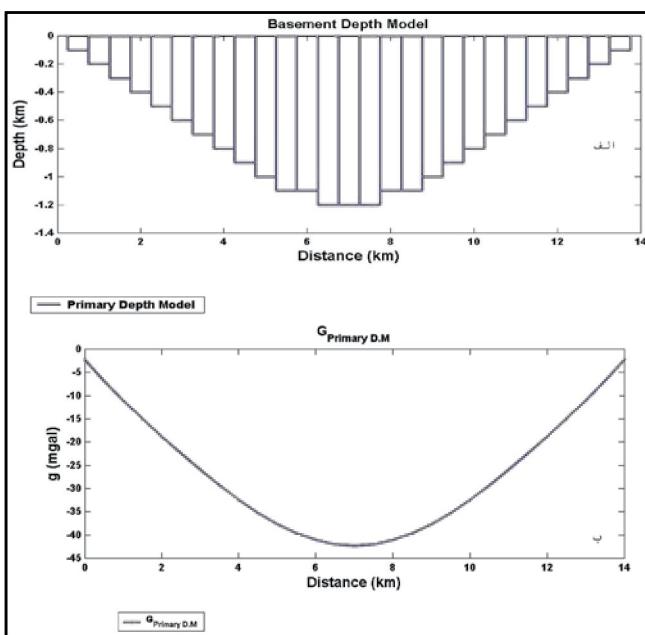
یکسان برای تمام بلوک‌ها در نظر گرفته شده است. برنامه پس از ۹ تکرار به یک همگرایی بالایی می‌رسد و مدل مصنوعی به صورت کامل بازسازی می‌شود. تفاوت بین گرانی مشاهده‌ای و محاسبه‌ای از خطای RMS = 1407.4 در تکرار اول به خطای در حدود RMS = 6.81e⁻⁵ در تکرار نهم می‌رسد. از آنجا که تکرار اول در وارون سازی حل کمترین مربعات برای یک مسئله محسوب می‌شود نتایج وارون سازی بعد از تکرار اول در شکل ۳ و ۴ آمده است. در تکرار اول آشکارا می‌توان نبود تطبیق میان داده‌های ناشی از مدل مصنوعی و داده‌های وارون شده را مشاهده کرد. در شکل ۵ و ۶ می‌توان ماتریس‌های تحلیل متغیرهای مدل و ماتریس تحلیل داده‌ها را نیز مشاهده کرد. ماتریس تحلیل داده‌ها یک باند پهن قطعی دارد که بیانگر نبود تطبیق کامل داده‌های ناشی از مدل مصنوعی و داده‌های وارون شده است. ماتریس تحلیل متغیرهای مدل نیز یک باند پهن قطعی دارد که نشان می‌دهد ژرفای بلوک‌ها در تکرار اول با دقت بالا تعیین نشده است.

در شکل ۷ و ۸ نتایج وارون سازی در تکرار نهم آمده است. در شکل ۹ و ۱۰ ماتریس‌های تحلیل متغیرهای مدل و ماتریس تحلیل داده‌ها در تکرار نهم رسم شده‌اند که به صورت نوار قطعی است که از تعیین درست متغیرهای مدل و تطبیق دقیق داده‌های وارون شده و مدل مصنوعی حکایت دارد. در نهایت خطای RMS در شکل ۱۱ رسم شده است که همگرایی بالای مدل در کم کردن خطابسیار قابل ملاحظه است.

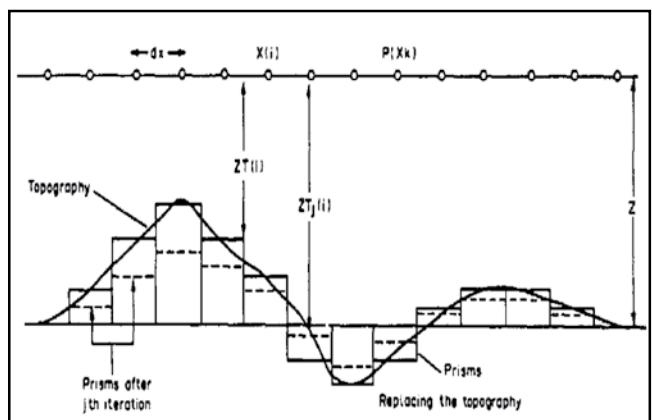
۲-۳- ۲-۳- مدل مصنوعی دوم - همراه با نوفه

دومین مدل مصنوعی به کار برده شده، سنگ بستری ۲ بعدی به طول ۱۴ کیلومتر است که شکل پیچیده‌تری نسبت به مثال اول داشته و دو فروافتادگی در سنگ بستر است که با دو ژرفای متفاوت ۱ و ۱/۳ کیلومتر با شبکه‌ای متفاوت از دو طرف در نظر گرفته شده است. در این مدل فرض شده است که داده‌های گرانی سنجی به فواصل مساوی ۵۰۰ متر بر روی یک نیمرخ با ۲۹ نقطه برداشت شده باشد. مدل مصنوعی و داده‌های مصنوعی ناشی از آن که حداکثر دارای ۶٪ نوفه میانگین داده‌ها هستند (اگر دقت دستگاه اندازه‌گیری برابر ۰/۰۱ میلی گال باشد، این میزان نوفه بیشینه برای با ۱۷۰ برابر دقت دستگاه یعنی ۱/۷ میلی گال است)، به ترتیب در شکل ۱۲ و ۱۳ آمده است. نوفه همراه با داده‌های ژئوفیزیکی به طور معمول توزیع گوسی یا عادی دارد، بر همین اساس یک منحنی با توزیع گوسی یا عادی با میانگین صفر در نظر می‌گیریم و با توجه به درصد نوفه به سیگنال واریانس منحنی گوسی تعیین می‌شود. بر همین اساس دامنه به دست آمده از این منحنی به صورت تصادفی به داده‌ها اضافه می‌شود. مانند مثال قبل، ابتدا با استفاده از برنامه پیشرو اثر گرانی این مدل به دست آمده و سپس توسط برنامه مدل سازی وارون از این داده‌های مصنوعی به مدل سنگ بستر رسیده‌ایم.

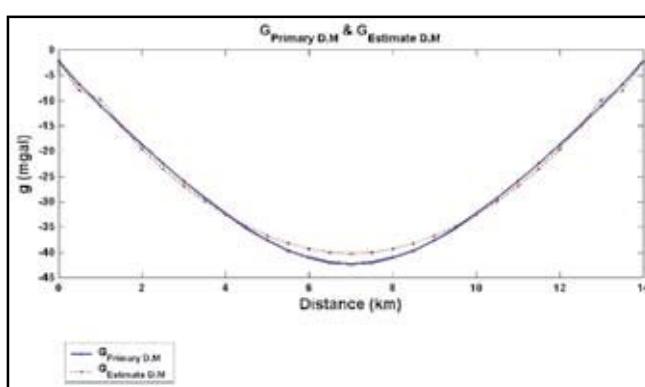
تباین چگالی مانند مثال قبل ۱- گرم بر سانتی‌متر مکعب است و برای شیوه‌سازی سنگ بستر از ۲۷ بلوک با عرض ۵۰۰ متر مانند مثال قبل استفاده شده است. ژرفای سنگ بستر اولیه برای شروع برنامه، ژرفای تخمینی ۷۰۰ متر به صورت یکسان برای تمام بلوک‌ها در نظر گرفته شده است. برنامه پس از ۸ تکرار به یک همگرایی بالایی می‌رسد و مدل مصنوعی به صورت مناسب بازسازی می‌شود. تفاوت بین گرانی مشاهده‌ای و محاسبه‌ای از خطای RMS = 1676.1 در تکرار اول به خطای در حدود RMS = 0.02 در تکرار هشتم می‌رسد. از آنجا که تکرار اول در وارون سازی حل کمترین مربعات برای یک مسئله به شمار می‌رود، نتایج وارون سازی بعد از تکرار اول در شکل ۱۴ و ۱۵ آمده است. در تکرار اول آشکارا می‌توان نبود تطبیق میان داده‌های ناشی از مدل مصنوعی و داده‌های وارون شده را مشاهده کرد. در شکل ۱۶ و ۱۷ ماتریس‌های تحلیل متغیرهای مدل و ماتریس تحلیل داده‌ها در



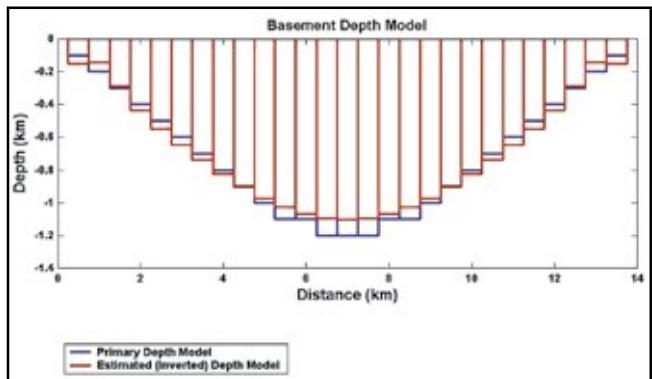
شکل ۲-الف) مدل مصنوعی سنگ بستر، ب) داده‌های بدست آمده از مدل مصنوعی مورد استفاده در وارونسازی



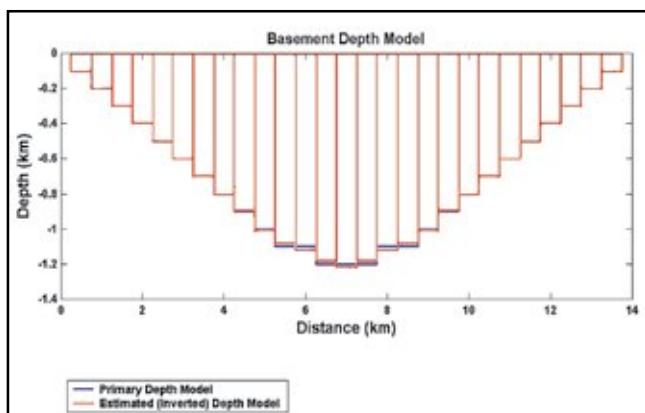
شکل ۱- پستی و بلندی سنگ بستر و مدل‌سازی آن با منشورهای دو بعدی (Radhakrishna et al. 1993)



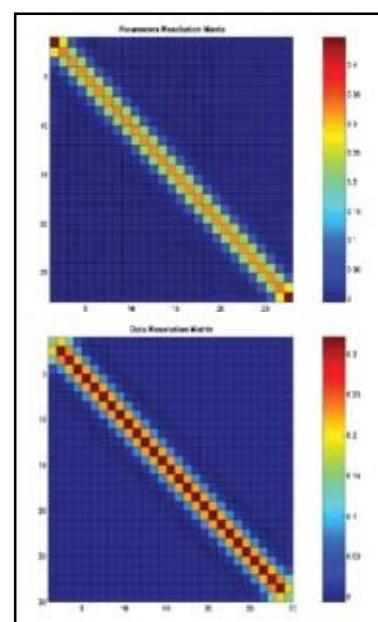
شکل ۴-داده‌های بدست آمده از مدل مصنوعی (رنگ آبی)، نتایج وارونسازی در تکرار اول یا کمترین مربعات (رنگ قرمز).



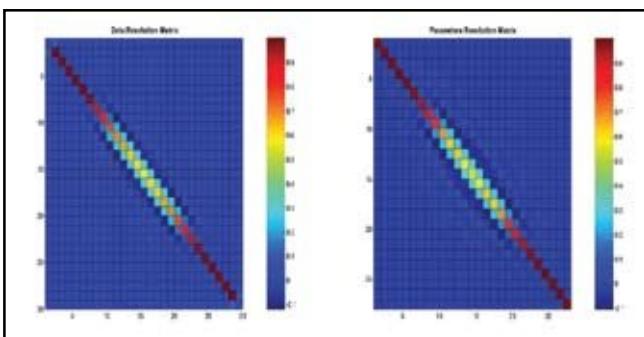
شکل ۳- نتایج وارونسازی در تکرار اول (کمترین مربعات)، در این شکل مدل مصنوعی با رنگ آبی و نتایج وارونسازی با رنگ قرمز رسم شده است.



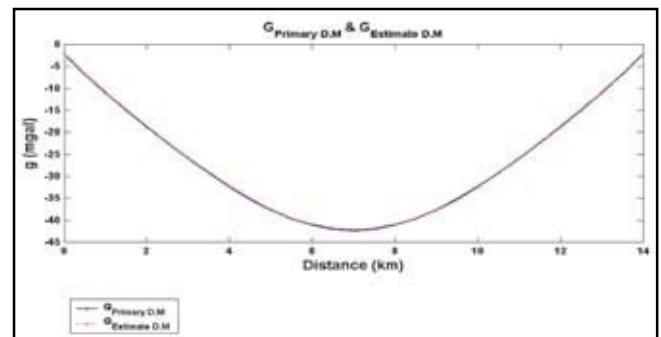
شکل ۷- نتایج وارونسازی در تکرار نهم، در این شکل مدل مصنوعی با رنگ آبی و نتایج وارونسازی با رنگ قرمز رسم شده است.



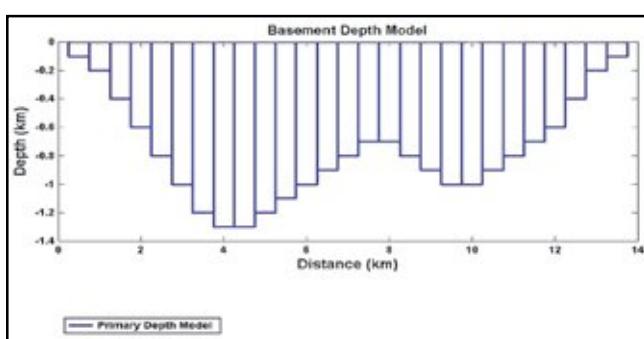
شکل ۵ و ۶- ماتریس تحلیل متغیرهای مدل و داده به ترتیب از راست به چپ در تکرار اول



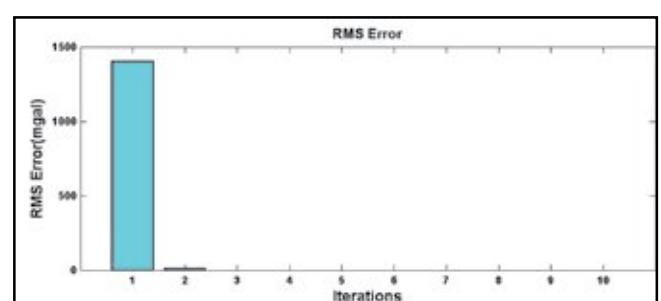
شکل ۹ و ۱۰- ماتریس تحلیل متغیرهای مدل و داده به ترتیب از راست به چپ در تکرار نهم، به قطعی و نواری بودن ماتریس‌ها که نشانگر دقیقیت مدل‌سازی است توجه شود.



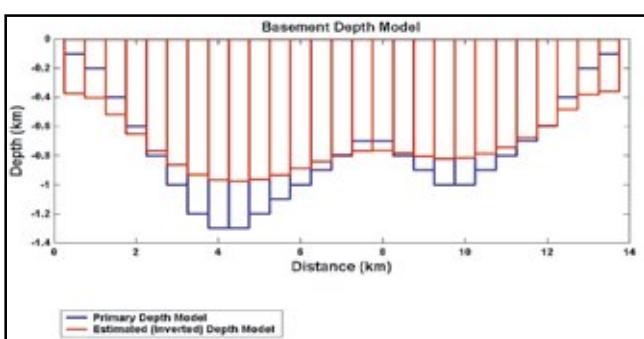
شکل ۸- داده‌های به دست آمده از مدل مصنوعی (رنگ آبی)، نتایج وارونسازی در تکرار نهم (رنگ قرمز).



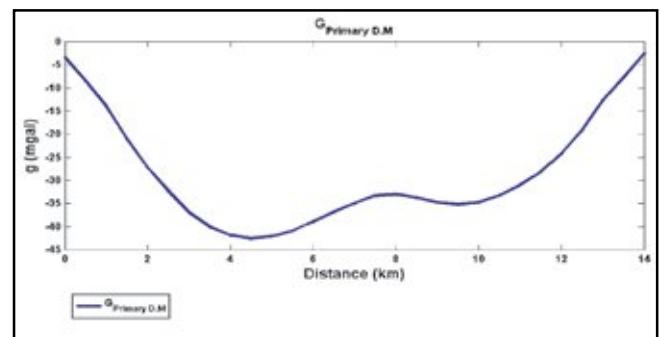
شکل ۱۲- مدل مصنوعی سنگ پستر



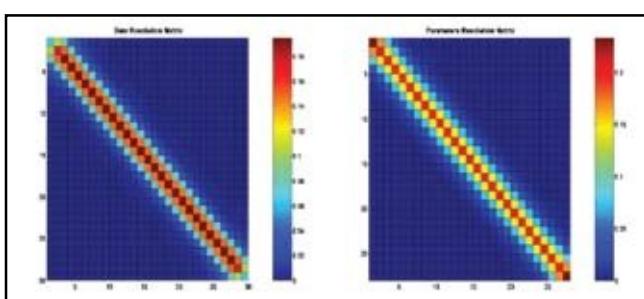
شکل ۱۱- خطای میانگین مجدد بعد از ۱۰ تکرار متوالی



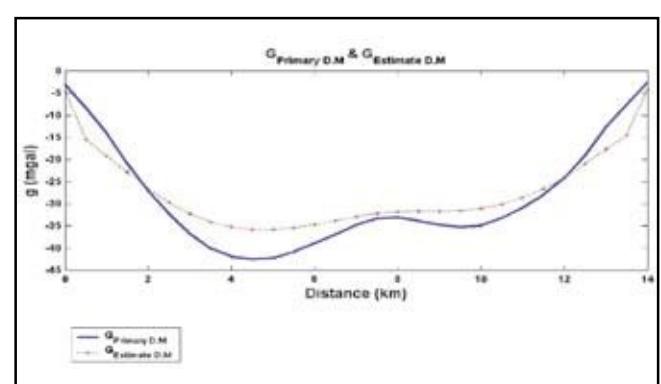
شکل ۱۴- نتایج وارونسازی در تکرار اول (کمترین مربعات)، در این شکل مدل مصنوعی با رنگ آبی و نتایج وارونسازی با رنگ قرمز رسم شده است.



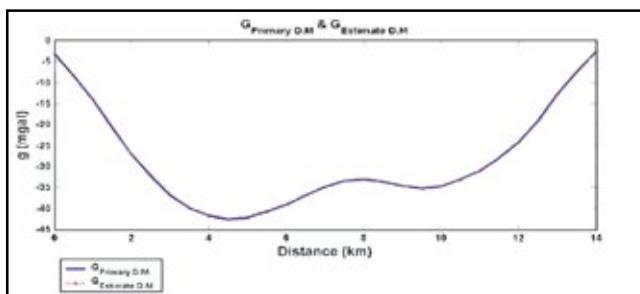
شکل ۱۳- داده‌های به دست آمده از مدل مصنوعی مورد استفاده در وارونسازی همراه با نویف



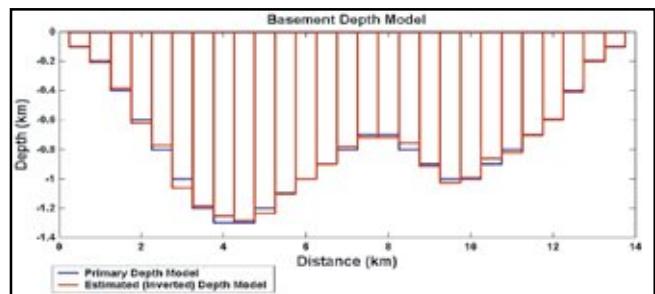
شکل ۱۶ و ۱۷- ماتریس تحلیل متغیرهای مدل و داده به ترتیب از راست به چپ در تکرار اول



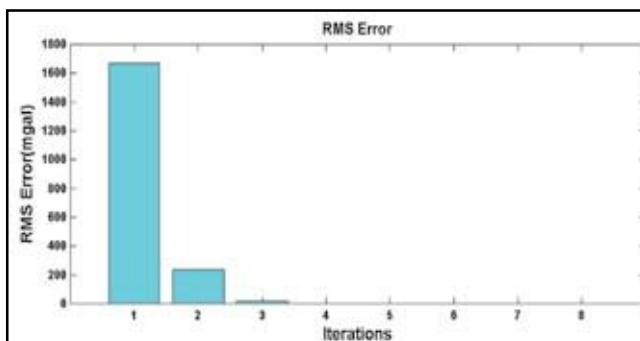
شکل ۱۵- داده‌های به دست آمده از مدل مصنوعی (رنگ آبی)، نتایج وارونسازی در تکرار اول یا کمترین مربعات (رنگ قرمز).



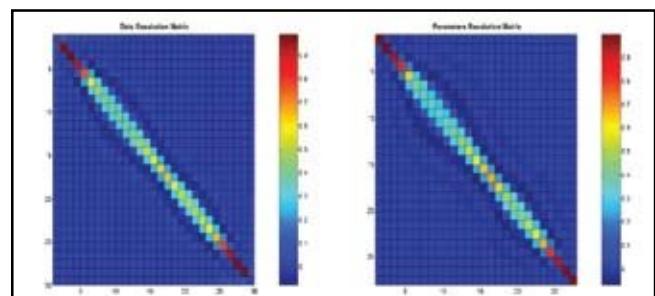
شکل-۱۹-داده‌های به دست آمده از مدل مصنوعی (رنگ آبی)، نتایج وارون‌سازی در تکرار هشتم (رنگ قرمز)



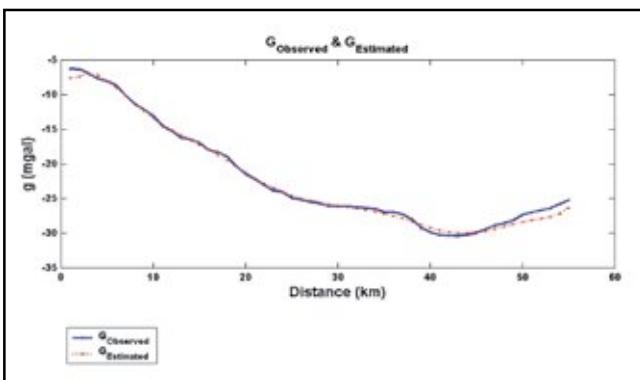
شکل-۱۸-نتایج وارون‌سازی در تکرار هشتم، در این شکل مدل مصنوعی با رنگ آبی و نتایج وارون‌سازی با رنگ قرمز رسم شده است.



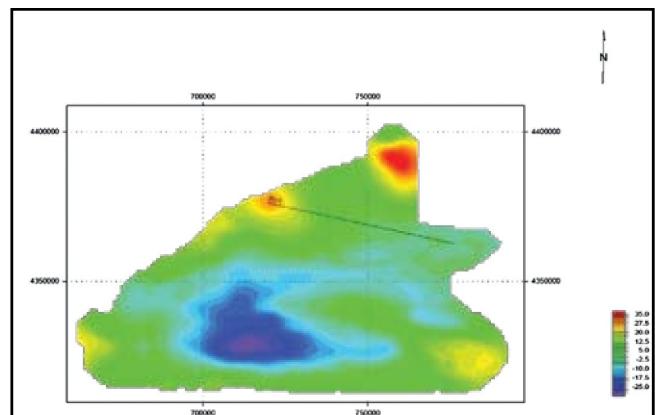
شکل-۲۲-خطای میانگین مجدول بعد از ۸ تکرار متواالی



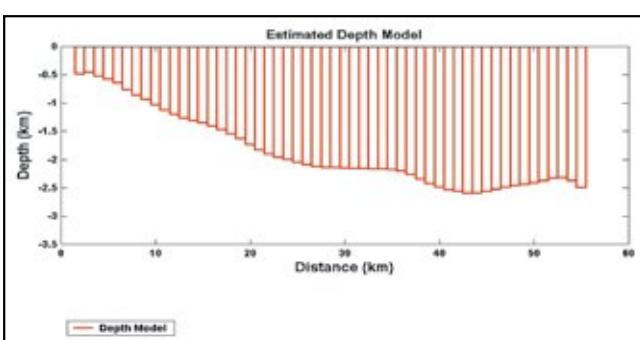
شکل-۲۰ و ۲۱-ماتریس تحلیل متغیرهای مدل و داده به ترتیب از راست به چپ در تکرار نهم، به قدری و نواری بودن ماتریس‌ها که نشانگر دقیق مدل‌سازی است توجه شود.



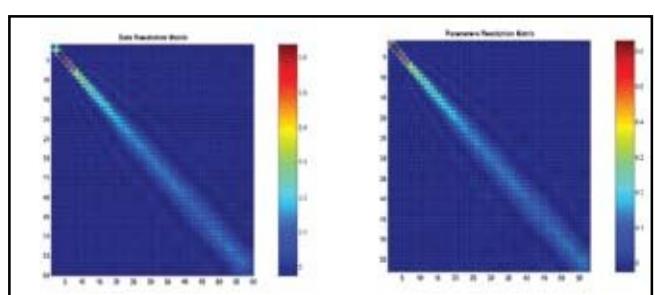
شکل-۲۴-داده‌های به دست آمده از نیمرخ pr-1 (رنگ آبی)، نتایج وارون‌سازی در تکرار نهم (رنگ قرمز)



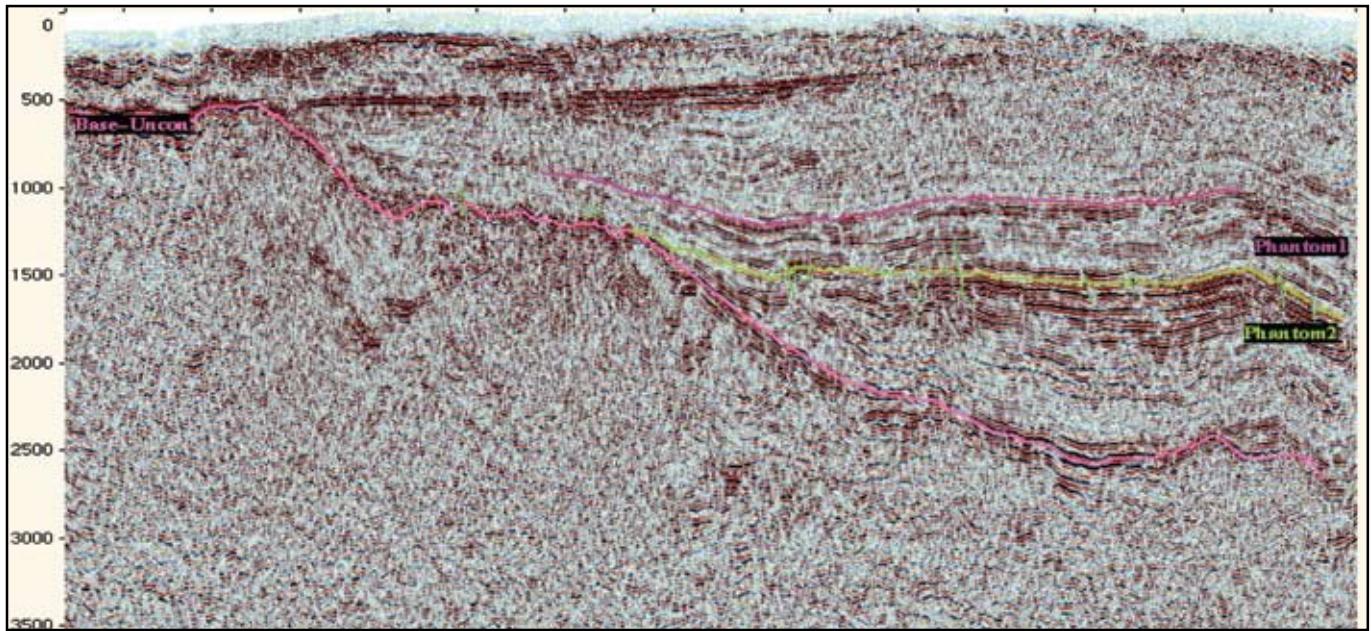
شکل-۲۳- محل نیمرخ Pr-1 بر روی نقشه بی‌هنجری باقیمانده



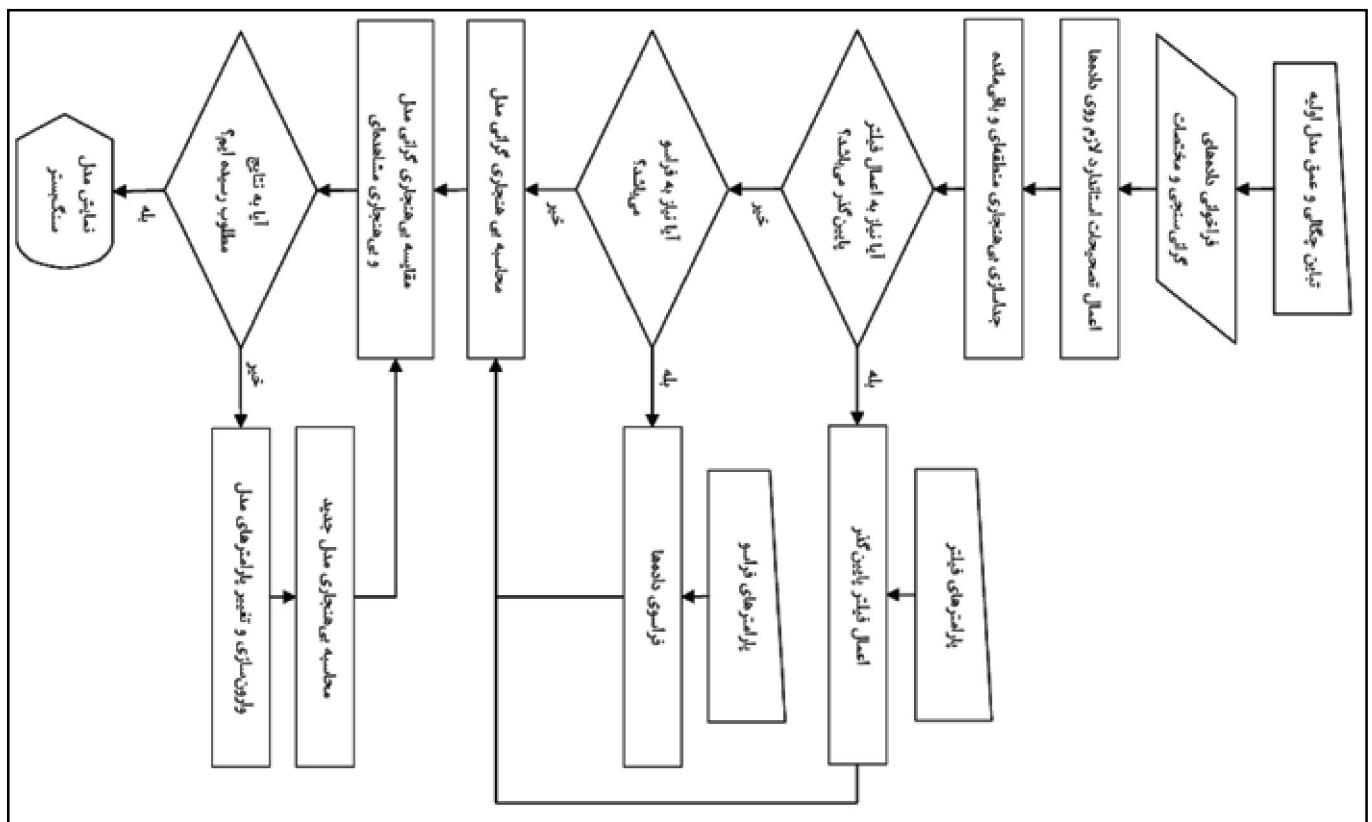
شکل-۲۵-نتایج وارون‌سازی در تکرار نهم با RMS=5.64



شکل-۲۶ و ۲۷- ماتریس تحلیل متغیرهای مدل و داده به ترتیب از راست به چپ در تکرار نهم، به قدری و نواری بودن ماتریس‌ها که نشانگر دقیق مدل‌سازی است توجه شود.



شکل ۲۸ - مقطع لرزه‌نگاری نیمرخ



پوست: روند نمای برنامه رایانه‌ای

References

- Bhattacharya, B. K. & Navolio, M. E., 1975- Digital convolution for computing gravity and magnetic anomalies due to arbitrary bodies. *Geophysics* 40 (6), 981–992.
- Bott, M. H. P., 1960- The use of rapid digital computing methods for direct gravity interpretation of sedimentary basins. *Geophysical Journal of the Royal Astronomical Society* 3, 63–67.
- Marquardt, D. W., 1963- An algorithm for least-squares estimation of non-linear parameters: *Jour. Sac. Indust. Appl. Math.*, v. II no. 2, p. 431-441.
- Morgan, N. A. & Grant, F. S., 1963- High speed calculation of gravity and magnetic profiles across two-dimensional bodies having an arbitrary cross-section. *Geophysical Prospecting* 11 (1), 10–15.
- Murthy, I. V. R. & Rao, S. J., 1989- A Fortran 77 program for inverting gravity anomalies of two-dimensional basement structures. *Computers & Geosciences* 15 (7), 1149–1156.
- Radhakrishna Murthy, I. V. & Rama Rao, P., 1993- Inversion of gravity and magnetic anomalies of two-dimensional polygonal cross-sections. *Computers & Geosciences* 19 (9), 1213–1228.
- Rao, B. S. R. & Murthy, I. V. R., 1978- Gravity and magnetic methods of prospecting: Arnold-Heinemann (India) Pvt. Ltd., AB,9 Safdar jang Enclave. New Delhi,390 p.
- Roy, A., 1962- Ambiguity in geophysical interpretations. *Geophysics* 27 (1), 90–99
- Talwani, M., Worzel, J. & Ladisman, M., 1959- Rapid gravity computations for two dimensional bodies with application to the Mendocino submarine fracture zone. *Journal of Geophysical Research* 64 (1), 49–59.

2-D Non-Linear Inverse Modeling of Moghan Area Using Levenberg-Marquardt's Method

A. Nejati Kalate^{1*}, V. Ebrahimi-zadeh Ardestani², E. Shahin¹, S. H. Motavalli Anbaran^{1,3}, Sh. Ghomi^{1,3} & E. Javan¹

¹Geophysics Institute, University of Tehran, Tehran, Iran

²Geological Survey of Iran, Tehran, Iran

³Management of Oil Exploration, Tehran, Iran

Received: 2007 June 30 Accepted: 2008 August 13

Abstract

Determination of the geometry of bedrock, by nonlinear inverse modeling of gravity data, is the aim of this paper. In this method, reliable geological structures can be obtained by minimum geology priori information. The usual practice of inverting gravity anomalies of two-dimensional bodies replaced by n-sides polygon for determining location of the vertical that best explain the observed anomalies. In this method, the geometry of the bedrock is replaced by a series of juxtaposing prisms. Finally the length of each prism is the depth of the bedrock at that point. The algorithm uses a nonlinear iterative procedure for simulation of bedrock geometry. At the first step, the nonlinear problem changes to a linear problem by a proper approximation and standard method. The second step is the parameterization of the model. Finally, an initial model is suggested on the basis of geological and geophysical assumption and using the numerical analysis, Jacobean matrix is calculated. In each iteration the inversion will improve the initial model, considering the differences between observed and calculated gravity anomalies, based on Levenberg-Marquardt's method. The practical effectiveness of this method is demonstrated by inversion of synthetic (free noise and noise contaminated data) and real examples. The real data is acquired over the Moghan area and the results compared with the geological information.

Key Words: Gravimetry, Inversion, Basement, Levenberg-Marquardt's Method

For Persian Version see pages 13 to 20

*Corresponding author: A. nejati kalate ; E-mail: nejati_ali@yahoo.com