# <u>transformácie polí (ÚBA)</u> (tvorba odvodených polí)

ciele:

- zvýraznenie (separácia) regionálnej a/alebo reziduálnej zložky
  (regionálna zložka – väčšinou hlbšie zdroje)
  (reziduálna zložka – väčšinou plytšie zdroje)
- zvýraznenie prejavov zdrojov v pôvodnom poli

# technická realizácia:

- dolno- a hornopriepustné filtre

(low- and high-pass filters)

v <u>priestorovej</u> alebo <u>spektrálnej</u> oblasti

– separácia lokálnych (reziduálnych) anomálií

- analytické pokračovanie nahor/nadol
- výpočet vyšších dervácií (vertikálnych, horizontálnych)
- iné špeciálne transformácie (zdanlivá hustota, konvexnosť/konkávnosť, "hyperbolickosť", atď.)

# transformácie polí

#### *numerická realizácia – v priestorovej oblasti:* tzv. kĺzajúce konvolučné filtre (okná):

konvolúcia:  

$$f * g = \int_{-\infty}^{+\infty} f(\tau)g(x-\tau)d\tau = \int_{-\infty}^{+\infty} f(x-\tau)g(\tau)d\tau = \sum_{i=-m/2}^{+m/2} f_{j-i} g_i$$

Prakticky to potom znamená, že hodnoty poľa násobíme určitými koeficientami a výsledok uložíme pre centrálny bod okna.



# transformácie polí

#### *numerická realizácia – v spektrálnej (Fourierovej oblasti)* využíva sa pri tom tzv. konvolučná teoréma

konvolúcia:

$$f * g = \int_{-\infty}^{+\infty} f(\tau)g(x-\tau)d\tau = \int_{-\infty}^{+\infty} f(x-\tau)g(\tau)d\tau$$

konvolučná teoréma:

$$\Im\{f * g\} = F(k)G(k) , \quad kde$$

$$F(k) = \Im\{f\} = \int_{-\infty}^{+\infty} f(x)e^{-ikx}dx , \quad G(k) = \Im\{g\} = \int_{-\infty}^{+\infty} g(x)e^{-ikx}dx ,$$

z uvedeného vyplýva, že konvolučné operácie sa dajú veľmi jednoducho realizovať v spektrálnej oblasti – iba násobením spektier

### **transformácie polí** *numerická realizácia – v spektrálnej (Fourierovej oblasti)* využíva sa pri tom tzv. konvolučná teoréma

z uvedeného vyplýva, že konvolučné operácie sa dajú veľmi jednoducho realizovať v spektrálnej oblasti – iba násobením spektier

#### Praktická realizácia:

- 1. Najprv prevedieme transformované dáta do spektrálnej (Fourierovskej) oblasti pomocou <u>priamej FT</u>,
- 2. V spektrálnej oblasti sa vykoná násobenie spektra so spektrálnou charakteristikou transformácie
- 3. Napokon sa výsledok prevedie naspäť do priestorovej oblasti pomocou <u>inverznej FT.</u>

transformácie polí

### *numerická realizácia – v spektrálnej (Fourierovej oblasti)* využíva sa pri tom tzv. konvolučná teoréma

### spektrum funkcie sa násobí spektrálnou charakteristikou operácie

určenie spektrálnych charakteristík transformácií –

 pomocou využitia vlastností Fourierovej transformácie a jej aplikácii na priestorové ekvivalenty transformácií

<u>príklady:</u>

horizontálna derivácia: $(ik)^n$ vertikálna derivácia: $|k|^n$ analytické pokračovanie: $e^{\pm |k|z}$ 

(kde k je spektrálna premenná alebo vlnové číslo)

# transformácie polí numerická realizácia – v spektrálnej (Fourierovej oblasti)

Jedna zo základných vlastností FT – spektrum z derivácie:

$$F\left\{\frac{\partial g}{\partial x}\right\} = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{\partial}{\partial x} \left[g(x)e^{-ikx}\right] dx = \int_{-\infty}^{+\infty} (-ik)g(x)e^{-ikx} dx =$$

$$= (-ik) \int_{-\infty}^{+\infty} g(x) e^{-ikx} dx = (-ik) F\{g(x)\}$$

Výsledkom je spektrum pôvodnej funkcie, násobené s členom (-ik).

### separácia lokálnych (reziduálnych) anomálií

separácia lokálnych (reziduálnych) anomálií

numerická realizácia – v priestorovej (Fourierovej oblasti)

- grafické metódy (v priestorovej oblasti)
- prekladanie funkcií (lineárnej alebo jednoduchého polynómu) (pomocou metódy LSQ – najmenších štvorcov)
- využitie "vystreďovacích" vzorcov v priestorovej oblasti (tzv. Griffinov vzorec)
- využitie regionálnej informácie o tvare a hodnotách poľa ÚBA
- využitie tzv. geopotenciálnych modelov (GGM)
- separácia v spektrálnej oblasti zadefinovaním horno-priepustn.
   filtra (Butterworth, Lancsos, Haning, Gaussian, Cosine-rollof, atď.)
   alebo pomocou analytického pokračovania nahor

### transformácie polí (ÚBA) v gravimetrii - separácia anomálií

grafická metóda – starší prístup



# numerická realizácia prekladania polynómov (lineárnej funkcie) metódou najmenších štvorcov - LSQ (Surfer)



Grid Data -> Gridding Method -> Polynomial Regression ->

-> Simple planar surface

#### numerická realizácia prekladania polynómov (lineárnej funkcie) metódou najmenších štvorcov - LSQ (Surfer)

Grid Data - Select Data			? X		
Gridding Method Kriging Cokriging Inverse Distance to a Power Triangulation with Linear Interpolation Minimum Curvature Natural Neighbor	Dataset 1 (257 data points) C:\Roman\skola\cvicenia\Spra X: Column A Y: Column B Z: Column C	covanie\starsie\aZS\anizotropia\ Filter Data. View Data Statistics	verzie vššie)		
Nearest Neighbor Local Polynomial	-	Grid Data - Polynomia	I Regression - Op	otions	? ×
Radial Dusis Function Polynomial Regression	>	😑 Original Data Stati	stics	Polynomial Regression P	arameters
Modified Snepard's Method		Original Count	257	Surface definition	Simple plapar surface
Data Metrics		X Minimum	-175	Max X order	Simple planar surface
Moving Average		X Maximum	1385	Max Y order	Bilmear soudic
		Y Minimum	232	Max total order	Quadratic surface
		Y Maximum	1792.4	Polynomial	Cubic surface
		Z Minimum	30.16		User denned polynomial
	Load Settings	Z Maximum	9877.4		
		Detailed statistics	Report		
(i) Polynomial Regression Polynomial Regression interpolates th for trend surface analysis. Polynomia lost in the generated grid. Polynomia your data's Z range.	he underlying large-scale trend I Regression is very fast for any an I Regression is a smoothing interpo < Back	Next > Skip to End >>	Tine data are alues beyond		

Grid Data -> Gridding Method -> Polynomial Regression ->

-> Simple planar surface

### numerická realizácia prekladania polynómov (lineárnej funkcie) metódou najmenších štvorcov - LSQ (Grapher)

-

		Labels	Symb	ol Line	Fill	
0.024		Plot	C	lipping	Error Bars	
		Plot Properties				
Fits ? X		Worksheet	t	drift.dat (I	D:\Roman\CG-5\se	
Available Fits		X axis		X Axis 1		
$I \text{ inear } Y = B \times X + A$		Y axis		Y Axis 1		
Uefine Edit Conv Bemove		X column		Column B: time		
		Y column		Column D: SD		
C Display Following Fits		Worksheet	t			
Name Equation Sample		First rov	v	1	Auto	
		Last rov	v	3210	Auto	
		Step ro		1	÷	
q		Data points	s	3209 data	a points	
	C	Fits	I	<click her<="" th=""><th>e to add/edit fits&gt;</th></click>	e to add/edit fits>	
Delete Replace Properties		New plot		<click her<="" th=""><th>e to add a new pk</th></click>	e to add a new pk	
C Statistics: Selected fit All fits above Copy to: Clipboard Report						
	•	Auto Updat	e	Apply	Cancel ?	
220	65					
UK Cancel Apply						

Graph -> Line/Scatter -> Properties -> Fits -> Linear

numerická realizácia prekladania polynómov (lineárnej funkcie) metódou najmenších štvorcov - LSQ (napr. Surfer, Grapher)



príklad – plošná mapa rozdelenia hodnôt s výrazným trendom

numerická realizácia prekladania polynómov (lineárnej funkcie) metódou najmenších štvorcov - LSQ (napr. Surfer, Grapher)



príklad – plošná mapa rozdelenia hodnôt s výrazným trendom

numerická realizácia prekladania polynómov (lineárnej funkcie) metódou najmenších štvorcov - LSQ (napr. Surfer, Grapher)



príklad – plošná mapa rozdelenia hodnôt s výrazným trendom

#### lokalita Wolfsberg (Rakúsko) - mikrogravimetria





porovnanie rokov 2012 a 2016 (kontrolné merania)



2012

#### lokalita Katarínka - vývoj mapy reziduálnych anomálií

úplné Bougerove anomálie pre red. hustotu 2.4 g.cm<sup>-3</sup>



úplné Bougerove anomálie pre red. hustotu 2.4 g.cm <sup>-3</sup> + oprava na múry regionálny trend

reziduálne anomálie pre 2.4 g.cm<sup>-3</sup>







#### transformácie polí (ÚBA) v gravimetrii - separácia anomálií

#### Griffinov vystreďovací vzorec



počítajú sa priemery z hodnôt, ležiacich na kružnici s určitým polomerom

(odporúča sa, aby sa rovnal 2 až 3 krát predpokladanej hĺbke anomálnych hmôt, ktoré chceme zvýrazniť)

(používa sa menej –

- vznik umelých prstencov okolo vyseparovaných anomálií,
- tzv. ringing)

# *transformácie polí (ÚBA) v gravimetrii - separácia anomálií* pri prieskumoch s menšou plochou je možné využiť aj regionálne pole ÚBA (z regionálnych pozemných meraní)



# transformácie polí (ÚBA) v gravimetrii - separácia anomálií

pri prieskumoch s menšou plochou je možné využiť aj regionálne pole ÚBA, zrátané z tzv. geopotenciálnych modelov (GGM)

- geopotenciálne modely sú založené na aproximácii tiažového potenciálu (aj jeho vyšších derivácií) na základe rozvojov sférických funkcií (s relatívne vysokým počtom členov – až po 2190),
- známe modely: EGM2008, EIGEN-6C4, atď.
- dobré informácie na stránke GFZ v Potsdame: http://icgem.gfz-potsdam.de
- pomocou nich sa spočítajú aproximované hodnoty tiažového zrýchlenia vo výškach vpýpočtových (meracích) bodov a po aplikácií patričných korekcií (najmä masové, ale aj batymetrické) sa spočíta ÚBA.





### analytické pokračovanie poľa (nahor, nadol)

# analytické pokračovanie poľa (nahor, nadol)



pole sa prepočíta na inú výškovú úroveň

prepočet je možné realizovať iba v priestore
bez významných anomálnych zdrojov
(pri porušení tejto podmienky môže dôjsť ku vzniku vážnych defektov)

riešenie tejto transformačnej úlohy je založené na riešení Laplaceovej diferenciálnej rovnice ( $\nabla^2 U = 0$ ) v kartézsych súradniciach (skriptá: Matem. základy teórie geof. metód, II.diel, str.35 – 37) výsledkom je Fourierova transformácia riešenia = spektrálna charakteristika riešenia =  $e^{|k|z}$  (kde k-spektrálna premenná, z-hĺbková úroveň prepočtu)

(predpokladá sa, že namerané pole ÚBA je definované na rovine - obmedz.)

# analytické pokračovanie poľa

nahor: smerom od zdrojov nadol: smerom ku zdrojom

modelový príklad:

pri porušení podmienky, kladenej na priestor bez zdrojov poľa dochádza tzv. <u>rozpad poľa</u> (pri priblížení sa k zdrojom)



# analytické pokračovanie poľa nadol



pokračovanie nahor (continuation upwards) (5000 m)



pokračovanie nadol (continuation downwards) (5000 m)



príklad: UBA z projektu TRANSALP, cca. 350 x 400 km

### analytické pokračovanie poľa nadol

žial pri analytickom prepočte nadol dochádza k rozpadu poľa niekedy skôr, ako je dosiahnutá hĺbková úroveň najplytších dôležitých zdrojov

 spôsobené je to prítomnosťou šumu a chýb v pôvodných dátach alebo výrazným okrajovým efektom (ktoré sa operáciou pokračovania nadol zvýraznia)

liek – tlmenie oscilácií pomocou nízko-pásmového filtra (vyhladzujúceho filtra) tzv. regularizácia

(detaily vo výberovke, 5.ročník)







modelová štúdia využitia regulariz. pokračovania nadol:

hranol s hĺbkou uloženia hornej hrany v 20 m

prepočet na úroveň z = 6 m



modelová štúdia využitia regulariz. pokračovania nadol:

hranol s hĺbkou uloženia hornej hrany v 20 m

prepočet na úroveň z = 10 m



prepočet

na úroveň

modelová štúdia využitia regulariz. pokračovania nadol:

hranol s hĺbkou uloženia hornej hrany v 20 m



modelová štúdia využitia regulariz. pokračovania nadol:

hranol s hĺbkou uloženia hornej hrany v 20 m

prepočet na úroveň z = 20 m (horný okraj telesa)

Teoreticky by sme mali môcť maximálne pokračovať nadol po horný okraj telesa, v praxi sa však dostávame hlbšie (závisí to od viacerých parametrov – aj od tvaru telesa).

syntetický (teoretický) model



Teoreticky by sme mali môcť maximálne pokračovať nadol po horný okraj telesa, v praxi sa však dostávame hlbšie (závisí to od viacerých parametrov – aj od tvaru telesa).



#### praktický príklad

interpretácia vybranej anomálie od dutiny (krypty), dóm sv. Mikuláša v Trnave

výpočet vyšších derivácií (a ich pomerov)

# výpočet vyšších derivácií

- vertikálne derivácie:  $V_{zz} = \partial \Delta g_B / \partial z$  a  $V_{zzz} = \partial^2 \Delta g_B / \partial z^2$ 

- horizontálne derivácie:  $V_{xz} = \partial \Delta g_B / \partial x$  a  $V_{yz} = \partial \Delta g_B / \partial y$ a z nich tvorený horizontálny gradient  $HG = \sqrt{(\partial \Delta g_B / \partial x)^2 + (\partial \Delta g_B / \partial y)^2}$
- analytický signál (totálny gradient)

$$AS = \sqrt{\left(\partial \Delta g_{B} / \partial x\right)^{2} + \left(\partial \Delta g_{B} / \partial y\right)^{2} + \left(\partial \Delta g_{B} / \partial z\right)^{2}}$$

(využívaný najmä v magnetometrii)

### výpočet vyšších derivácií



# výpočet vyšších derivácií

#### numerická realizácia –

<u>v priestorovej oblasti</u> – kĺzajúce konvolučné filtre (okná):

– FIR-filtre (filtre s konečným počtom prvkov)

napr. pre horiz. deriváciu:

tzv. konečné diferencie:  $\partial \Delta g_{\rm B} / \partial x \approx [\Delta g_{\rm B} (+s) - \Delta g_{\rm B} (-s)]/2s$ 

(s – krok medzi bodmi profilu alebo bunkami gridu)

х

— IIR-filtre (filtre s nekonečným počtom prvkov)

napr. pre vertik. deriváciu:

# výpočet vyšších derivácií

*numerická realizácia* –
v priestorovej oblasti –
kĺzajúce konvolučné filtre (okná):

v prípade práce s gridmi (mapami) sa používajú tzv. kruhovo symetrické konvolučné filtre (nie krížové), hodnoty na jednotl. Kružniciach sa sumujú a násobia koeficientami

odvodené viacerými autormi (V<sub>zzz</sub>): Elkins, Rosenbach, Baranov, atď.



*numerická realizácia* – - <u>v priestorovej oblasti</u> – kĺzajúce konvolučné filtre (ok

výpočet vyšších

v prípade práce s gridmi (mar sa používajú tzv. kruhovo symetrické konvolučné filtre (nie krížové)

odvodené viacerými autormi (V<sub>zzz</sub>): Elkins, Rosenbach, Baranov, atď.

$$\begin{split} & \chi_{itt} = \frac{1}{62s^2} \Big[ 44\Delta g(0) + 16 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) - 12 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) V_2 - 48 \sum_{1}^{8} \Delta g_1(s) V_3 \Big], \\ & \text{XINS II} \\ & \chi_{itt} = \frac{1}{66s^2} \Big[ 204\Delta g(0) - 48 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) - 47 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) V_2 + 32 \sum_{1}^{8} \Delta g_1(s) V_3 \Big], \\ & \text{COLLUM} \\ & \chi_{itt} = \frac{1}{12s^2} \Big[ 60\Delta g(0) - 64 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) + 4 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(2s) \Big]. \\ & \text{COLLUM} \\ & \chi_{itt} = \frac{1}{24s^2} \Big[ 60\Delta g(0) - 64 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) - 32 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) V_2 \Big] + 8 \sum_{1}^{8} \Delta g_1(s) V_3 \Big], \\ & \text{COLLUM} \\ & \chi_{itt} = \frac{1}{24s^2} \Big[ 90\Delta g(0) - 72 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) - 32 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) V_2 \Big] + 8 \sum_{1}^{8} \Delta g_1(s) V_3 \Big], \\ & \text{COLLUM} \\ & \chi_{itt} = \frac{1}{24s^2} \Big[ 90\Delta g(0) - 72 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) - 32 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) V_2 \Big] + 8 \sum_{1}^{8} \Delta g_1(s) V_3 \Big], \\ & \text{COLLUM} \\ & \chi_{itt} = \frac{1}{24s^2} \Big[ 90\Delta g(0) - 72 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) - 32 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) V_3 \Big] + 8 \sum_{1}^{8} \Delta g_1(s) V_3 \Big], \\ & \text{COLLUM} \\ & \chi_{itt} = \frac{1}{24s^2} \Big[ 90\Delta g(0) - 72 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) - 32 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) V_3 \Big] + 8 \sum_{1}^{8} \Delta g_1(s) V_3 \Big], \\ & \text{COLLUM} \\ & \chi_{itt} = \frac{1}{24s^2} \Big[ 90\Delta g(0) - 72 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) - 32 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) V_3 \Big] + 8 \sum_{1}^{8} \Delta g_1(s) V_3 \Big], \\ & \text{COLLUM} \\ & \chi_{itt} = \frac{1}{24s^2} \Big[ 90\Delta g(0) - 72 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) - 32 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) V_3 \Big] + 8 \sum_{1}^{8} \Delta g_1(s) V_3 \Big], \\ & \text{COLLUM} \\ & \chi_{itt} = \frac{1}{24s^2} \Big[ 90\Delta g(0) - 72 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) - 32 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) V_3 \Big] + 8 \sum_{1}^{8} \Delta g_1(s) V_3 \Big], \\ & \text{COLLUM} \\ & \chi_{itt} = \frac{1}{24s^2} \Big[ 90\Delta g(0) - 72 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) - 32 \sum_{1}^{4} \Delta g_1(s) V_3 \Big] + 8 \sum_{1}^{8} \Delta g_1(s) V_3 \Big]$$

#### výpočet vyšších derivácií numerická realizácia –

- v spektrálnej oblasti – využívajúc konvolučnú teorému

spektrálne charakteristiky:

n-tá horizontálna derivácia: (ik)<sup>n</sup> (vyplýva to z vlastnosti FT z derivácie)

n-tá vertikálna derivácia: |k|<sup>n</sup> (získa sa výpočtom FT z priamej úlohy v gravimetrii)

(k – spektrálna premenná)

#### výpočet 1. a 2. vertikálnej derivácie pre syntetický model



z(m)

#### výpočet 2. vertikálneho gradientu – modelová štúdia





(vypočítaný zle)

#### výpočet 2. vertikálneho gradientu – modelová štúdia



(vypočítaný dobre)

výpočet vyšších derivácií – horizontálny gradient (V<sub>xz</sub>) - príklad regionálna mapa ÚBA – oblasť Mŕtveho mora



### originálne ÚBA

#### horizontálny gradient (V<sub>xz</sub>)

#### výpočet vyšších derivácií – horizontálny gradient (HG) - príklad

lokálne maximá horizontálneho gradientu poukazujú na dôležité hustotné hranice - v našom prípade na ohraničenia dutín a priestorov so sníženou hustotou



mikrogravimetria – Oravský hrad, Veľká terasa

máme tu problém so zvýraznením šumu a chýb – výpočet derivácie je nestabilná operácia



reziduálna Bouguerova anomália nad solným dómom Louisiana, USA (podľa Nettleton, 1979)

jedna z možností "liečby" – Tichonovova regularizácia: použitie špeciálneho vyhladzujúceho filtra



# v súčasnosti veľmi populárne - transformácie založené na pomeroch derivácií (najmä na plytšie štruktúry):

- väčšina z nich ja založená na pomeroch derivácií
- derivácie sú vyjadrované v x-, y- a z-ovom smere
- derivácie sú počítané v priestorovej alebo spektrálnej oblasti

zoznam najznámejších transformácií (založených na pomeroch derivácií)

- derivatives of the input field:  $\partial f/\partial x$ ,  $\partial f/\partial y$  and  $\partial f/\partial z$ ,
- horizontal gradient:  $HG = \sqrt{(\partial f/\partial x)^2 + (\partial f/\partial y)^2}$ ,
- analytical signal: AS =  $\sqrt{(\partial f/\partial x)^2 + (\partial f/\partial y)^2 + (\partial f/\partial z)^2}$ ,
- tilt derivative: tilt = arctg  $\frac{\partial f/\partial z}{HG}$ , (Miller and Singh, 1994; Verduzco et al., 2004)
- theta derivative:  $\cos(\theta) = \frac{\text{HG}}{\text{AS}}$ , (Wijns et al., 2005)



transformácie založené na pomeroch derivácií:

 teoretické krivky (nad kontaktom)

Tieto sú:
a) buď so strmším gradientom ako ÚBA (V<sub>z</sub>),
b) alebo tam dosahujú maximum.

- syntetický model (2 telesá nad sebou)



#### syntetický model (2 telesá nad sebou)



[mGal/m] r 16

- 14

-0

(použitá ČB farebná škála)

#### nová verzia mapy ÚBA pre územie SR



#### rozdiely – medzi štandardne počítanou a regularizovanou deriváciou



štandardne počítaná (neregularizovaná) y-ová derivácia

stabilizovaná (regularizovaná) y-ová derivácia





Bezák a kol., 2004: Tektonická mapa Slovenskej republiky





Bezák a kol., 2004: Tektonická mapa Slovenskej republiky



analýza tvarov poľa ÚBA (konvexné/konkávne) – riešenie firmy Proxima R&D (Sv. Jur pri Bratislave)

konvexné tvary – kladné anomálie (p1, p2, p3, ...)



analýza tvarov poľa ÚBA (konvexné/konkávne) – riešenie firmy Proxima R&D (Sv. Jur pri Bratislave)

konkávne tvary – záporné anomálie (m1, m2, m3, ...)



# kombinácia výpočtu vyšších derivácií a pokračovania nadol – metóda totálneho normovaného gradientu (tzv. Berezkinova metóda)

- určená na interpretáciu (iba) profilových údajov g(x,0)
- kombinuje prepočítanú horizontálnu  $g_x(x,z)$  a vertikálnu  $g_z(x,z)$  deriváciu do totálneho gradientu TG(x,z):

$$TG(x,z) = \sqrt{(\partial g/\partial x)^2 + (\partial g/\partial z)^2}$$

- totálny gradient je potom na každej hĺbovej úrovni delený (normovaný) svojou priemernou hodnotou,
- získané pole totálneho normovaného gradientu dosahuje maximum v mieste polohy zdroja anomálie,
- numericky je metóda realizovaná pomocou Fourierových radov, počet zapojených členov radu (N\*) je dôležitý parameter metódy – pri jeho <u>optimálnej hodnote</u> je dosiahnuté najväčšie maximum TNG.

### metóda totálneho normovaného gradientu (TNG)

-numericky je metóda realizovaná pomocou Fourierových radov, počet zapojených členov radu (N\*) je dôležitý parameter metódy.

$$\frac{\partial g}{\partial x} = g_x(x,z) = \frac{\pi}{L} \sum_{n=1}^{N^*} nB_n \cos \frac{\pi nx}{L} e^{\frac{\pi nz}{L}}$$
$$\frac{\partial g}{\partial z} = g_z(x,z) = \frac{\pi}{L} \sum_{n=1}^{N^*} nB_n \sin \frac{\pi nx}{L} e^{\frac{\pi nz}{L}}$$
$$TG(x,z) = \sqrt{g_x^2(x,z) + g_z^2(x,z)}$$

$$G_{N}(x,z) = \frac{\sqrt{g_{x}^{2}(x,z) + g_{z}^{2}(x,z)}}{\frac{1}{M}\sum_{i=1}^{M}\sqrt{g_{x_{i}}^{2}(x,z) + g_{z_{i}}^{2}(x,z)}}$$

# pole totálneho normovaného gradientu v reze cez zdroj (horizont. kruhový valec v hĺbke 50 m)



# pole totálneho normovaného gradientu v reze cez zdroj (horizont. kruhový valec v hĺbke 50 m)



## pole totálneho normovaného gradientu v reze cez zdroj (horizont. kruhový valec v hĺbke 50 m)



hĺbky: 0 až 60 m







