

# Analyse von zeitlichen Variationen bei unregelmäßig vorliegenden räumlichen Daten

Geodätische Woche 2010

Andreas Ernst und Wolf-Dieter Schuh

7. Oktober 2010



## Räumliche Daten entstehen inzwischen in vielen Bereichen außerhalb der Geodäsie

- Günstige GNSS Systeme ermöglichen einfache Datenproduktion
- Diese Daten müssen geeignet ausgewertet werden
- Liegen häufig beliebig verteilt im Raum vor

Geoinformationssysteme bieten diverse Interpolations- und Approximationsverfahren an

## Wie wird mit diesen Daten weiter umgegangen?

- Wird die Stochastik berücksichtigt?
- Was passiert mit der stochastischen Information?
- Welche Aussagen können mit diesen Daten getroffen werden?

## Datengrundlage:

- **Georeferenzierte Daten**  $\mathcal{L}^I$  (Höhen, Schweremessungen, Temperaturen, Agrarerträge)
- **Aus verschiedenen Epochen**  $I$  (Wochenweise, Jahresweise)
- An beliebigen Stellen in einem Gebiet gegeben

**Ziel:** Analyse des zeitlichen Verhaltens der Daten.

- Global (Über das ganze Auswerteggebiet)
- Lokal (In bestimmten Teilen des Auswertegbiets)

Untersuchung der zeitlichen Stabilität bzw. Variabilität.  
Herausarbeiten von Trends

## Präzisionslandwirtschaft:

- Grasland - Pflanzenvielfalt führt zu heterogenen Ertragseigenschaften
- Für Düngung muss Variabilität lokalisiert werden
- Datengrundlage: Ertragswerte eines Schlages über mehrere Jahre (2003-2007)

**Lokale** Variationen sind von Interesse

## Punktlage

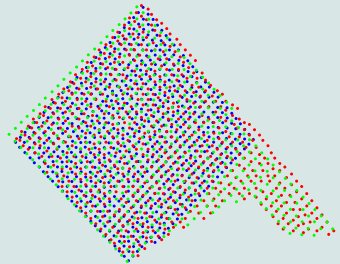
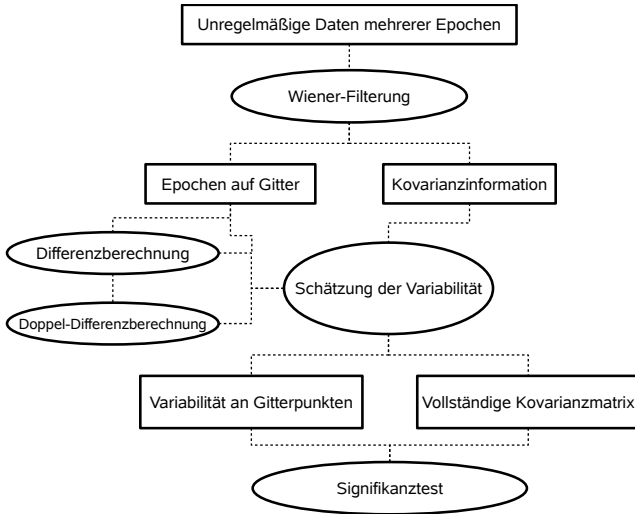


Abbildung: Drei Epochen von Grasland-Ertragswerten





Prädiktion der Daten auf ein Gitter:

### Separieren der Beobachtungen für Ergodizität

Separieren der Beobachtungen in einen deterministischen Trend und ein Stochastisches Signal

$$\mathcal{L}^I = f^I(\mathbf{x}) + \mathcal{S}^I + \mathcal{N}$$
$$\Delta\mathcal{L}^I = \mathcal{L}^I - f^I(\mathbf{x})$$

### Deterministischer Trend

Zweidimensionales Polynom niedriger Ordnung

- 0. bis 2. Ordnung
- Für jede Epoche eigene Funktion
- Schätzen mit Gauß-Markov-Modell
- Stochastik iterativ verbessern mit  $\Sigma\{\Delta\mathcal{L}^I\}$

## Schätzen von stochstischem Signal $\mathcal{S}^I$

Mittels BLUP-Schätzer:

$$\mathcal{S}^I = \Sigma\{\mathcal{S}^I, \Delta\mathcal{L}^I\}\Sigma\{\Delta\mathcal{L}^I\}^{-1}\Delta\mathcal{L}^I$$

Kovarianzfunktion führt auf Kovarianzmatrizen  $\Sigma$

- Kombination mehrerer Modelle (Gauß-Typ, Besselfunktion)
- Multiplikation mit finitem Träger  $\Rightarrow$  **Numerik**

## Vollständige gegitterte Daten:

Deterministischer und stochastischer Anteil:

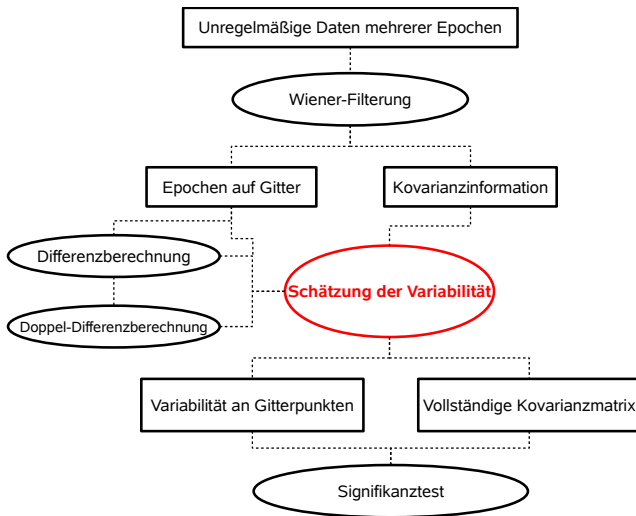
$$\mathcal{Z}^I = f^I(x_R) + \mathcal{S}^I$$

## Varianz-/Kovarianzmatrix der Prädiktion

$$\Sigma\{\mathcal{Z}^I\} = \Sigma\{f^I\} + \Sigma\{\mathcal{S}^I\} - \Sigma\{\mathcal{S}^I, \Delta\mathcal{L}^I\}\Sigma\{\Delta\mathcal{L}^I\}^{-1}\Sigma\{\Delta\mathcal{L}^I, \mathcal{S}^I\}$$







## Schätzung der mittleren Abweichung von einem Epochenmittel

**Input:**

- Gegitterte Daten in mehreren Epochen (Prädiktion, Differenzen, Doppeldifferenzen)
- Varianz-/Kovarianzmatrizen  $\Sigma\{\mathbf{z}^I\}$

**Modell:**

$$\mathbf{z}^I(\mathbf{x}_R) + \mathbf{v}^I = \overline{\Delta\mathbf{z}}(\mathbf{x}_R) + \overline{z}^I$$

- Globaler Anteil:  $z^I$
- Lokaler Anteil:  $\overline{\Delta\mathbf{z}}(\mathbf{x}_R)$

Schätzung mittels Gauß-Markov-Modell

## Nutzen von Differenzen

Beschreiben der **zeitlichen Änderung** der Daten durch Differenzen **aufeinanderfolgender** Epochen, erste zeitl. Ableitung

### Input:

- Differenzen aus 2 Epochen  $I$  und  $I + 1$ :  
$$\Delta z^J(\mathbf{x}_R) = z^{I+1}(\mathbf{x}_R) - z^I(\mathbf{x}_R)$$
- Fortgepflanzte Varianz-/Kovarianzmatrizen  $\Sigma\{\Delta \mathbf{z}^J\}$

### Modell:

$$(z^{I+1} - z^I) + v^J = \overline{\Delta^2 z(\mathbf{x}_R)} + \overline{z^J}$$

## Lokale Variabilität

$\overline{\Delta^2 z(\mathbf{x}_R)}$  beinhaltet die lokale Variation der Daten gemittelt über alle Differenzepochen  $J$

## Einführen von Doppeldifferenzen:

Beschreiben der **Änderung der Variabilität** durch **Doppeldifferenzen**, zweite zeitliche Ableitung.

### Input:

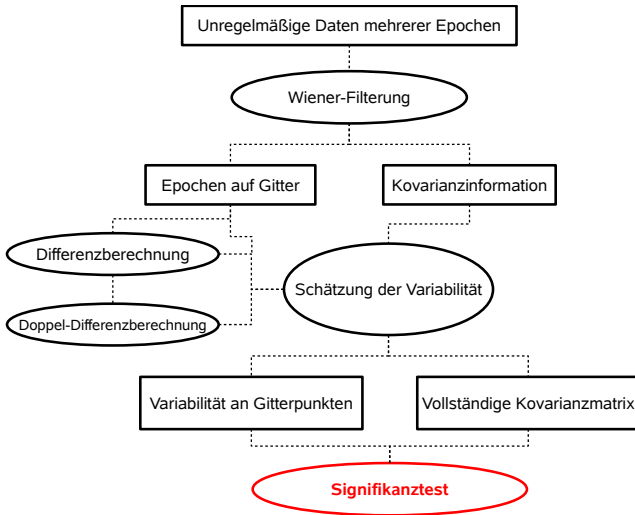
- Differenzen aus 2 Differenzepochen  $J$  und  $J + 1$ :  
$$\Delta^2 z^K(\mathbf{x}_R) = \Delta z^{J+1}(\mathbf{x}_R) - \Delta z^J(\mathbf{x}_R)$$
- Fortgepflanzte Varianz-/Kovarianzmatrizen  $\Sigma\{\Delta^2 \mathbf{z}^K\}$

### Modell:

$$(z^{J+1} - z^J) + \mathbf{v}^K = \overline{\Delta^2 z(\mathbf{x}_R)} + \overline{z^k}$$

## Lokale Variabilitätsänderungen

$\overline{\Delta^2 z(\mathbf{x}_R)}$  beinhaltet Informationen über die **lokale Änderung** der **Variabilität** der Daten.



Testen der geschätzten Parameter auf Signifikanz:

### 1. Stufe: Parameterschätzung

**Modell:**  $l + v = Ax$

**Verbesserungen:**  $v = A\tilde{x} - l$

**Kovarianzmatrix:**

$$\Sigma\{\tilde{\mathcal{X}}\} = (A^T \Sigma^{-1} A)^{-1}$$

**Varianzfaktor der 1. Stufe:**

$$\tilde{s}_1^2 = \frac{v^T \Sigma^{-1} v}{f_1}$$

### 2. Stufe: Restriktionsansatz

**Modell:**  $B^T(\tilde{x} + r) = b$

**Verbesserungen:**

$$r = -\Sigma\{\tilde{\mathcal{X}}\}B(B^T \Sigma\{\tilde{\mathcal{X}}\}B)^{-1}B\tilde{x}$$

**Varianzfaktor der 2. Stufe:**

$$\tilde{s}_2^2 = \frac{r^T \Sigma\{\tilde{\mathcal{X}}\}^{-1} r}{f_2}$$

### Hypothesentest (Fisher-Test)

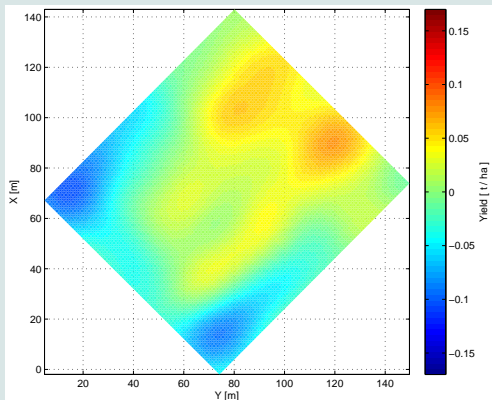
Nullhypothese:  $H_0 : \tilde{x} = 0$

Testgröße:  $T = \frac{\tilde{s}_2^2}{\tilde{s}_1^2} \sim F_{f_2, f_1}^\gamma$

Alternativhypothese  $H_A : \tilde{x} \neq 0$

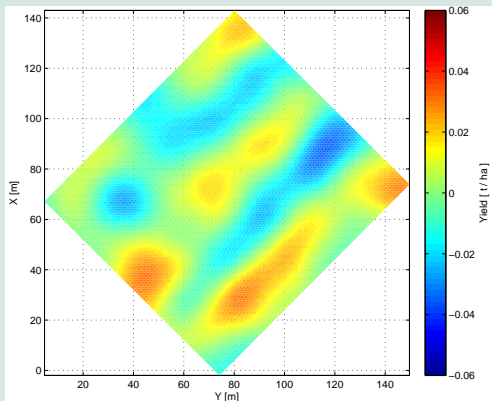
Signifikanzniveau  $\gamma = 95\%$

## Mittlere Abweichung vom Epochenmittel



Testgröße:  $T_1 = 3.466$  , Quantil:  $K_{F_{f_2, f_1}^{0.95}} = 1.025$   
Signifikante Abweichungen vom Epochenmittel

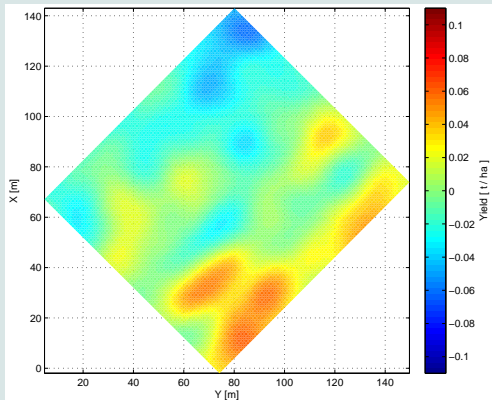
## Lokale Variationen aller Epochen



Testgröße:  $T_2 = 0.764$ , Quantil:  $K_{F_{f_2, f_1}^{0.95}} = 1.026$   
Signifikante Variationen nicht feststellbar



## Änderung der lokalen Variabilität



Testgröße:  $T_3 = 0.996$  , Quantil:  $K_{F^{0.95}}^{f_2, f_1} = 1.028$   
Signifikante Variationsänderungen nicht feststellbar

## Zusammenfassung

- Ein Verfahren zur konsequenten Behandlung raum-zeitlicher Daten wurde vorgestellt
- Die Stochastik der Daten wurde geschätzt und streng weiterbehandelt
- Zeitliche Effekte können extrahiert werden
- Strenge statistische Aussagen über die Daten sind möglich

## Ausblick

- Weitere Anwendungsgebiete sollten getestet werden. Übertragbarkeit? (Altimetrie, Schwerefeld)
- Automatische Schätzung des stochastischen Modells. Adaptive Anpassung der Kovarianzfunktion.
- Wie funktioniert dies bei dichteren größeren Zeitreihen?



# Vielen Dank für die Aufmerksamkeit