



*Assimilation de
données*

Analyse objective: méthodes de base

- Interpolation
- Régression
- Méthode Cressman
- Notion de covariance d'un champ
- ACP (analyse en composantes principales)

2. Analyse objective

analyse: représentation la plus exacte possible de la réalité dans un modèle à un instant donné.

analyse objective: selon des critères automatisés et généraux:

- contraintes physiques du système modélisé: continuité spatiale des champs, valeurs admissibles (concentration >0 , $q < q_{sat}$...)
- propriétés statistiques: variabilité, corrélations spatiale...
- équations d'évolution dans le temps (physiques ou statistiques)

critère d'optimalité: définir "analyse la plus exacte possible"

Illustration simple : analyse 1D

Souvent utilisée dans ce cours:

- coordonnée d'espace i dans un intervalle
- p observations: valeurs y_j d'un paramètre à analyser à un instant donné, à des positions j quelconques
- "espace modèle": valeurs x_i sur une grille dont les points sont indicés par $i=1\dots n$

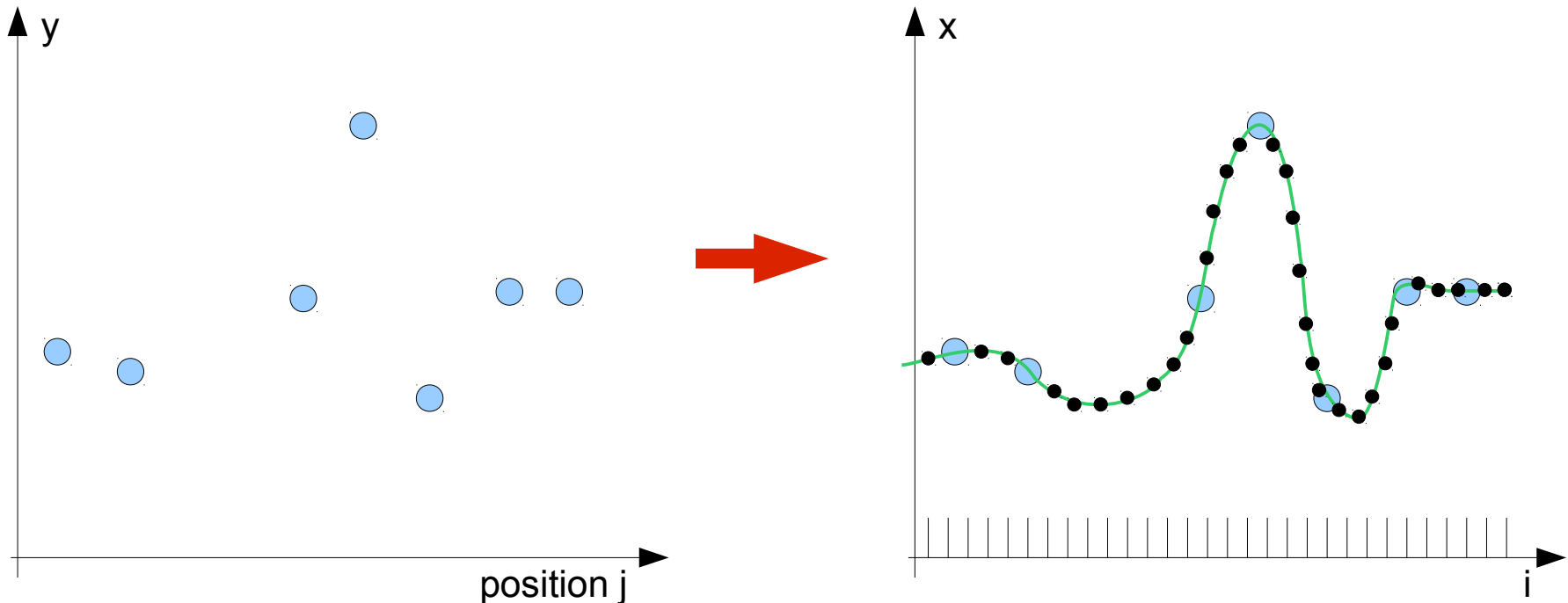
problème: calculer les x_i qui *tiennent compte des observations et respectent au mieux des contraintes fixées a priori*

Se généralise facilement à des modèles 2D ou 3D et à plusieurs variables.

Analyse de données par interpolation

Si les variables à analyser sont les variables observées, 'analyser' revient souvent à spatialiser par interpolation:

- les obs y_j sont les points à interpoler
- on veut une valeur interpolée x_i en chaque point de grille i du modèle



Analyse de données par interpolation

Technique très simple: on construit l'analyse *localement* avec des morceaux de fonctions choisis a priori et ajustés aux observations

Du plus simple au plus compliqué:

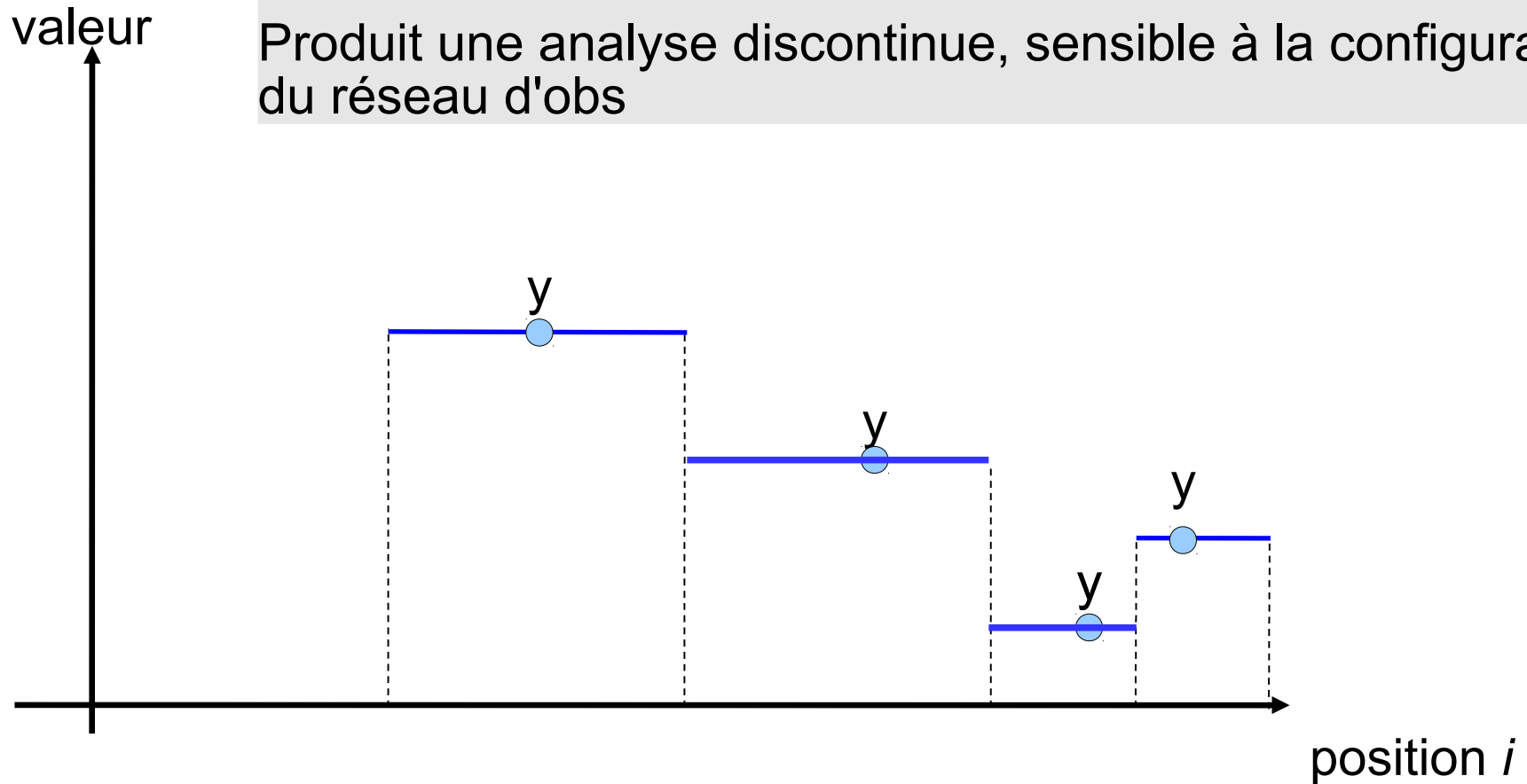
- 1) **plus proche voisin:** analyse=observation la plus proche.
- 2) **interpolation linéaire:** l'analyse=fonction linéaire par morceaux qui passe par les obs encadrant le point du modèle considéré.
- 3) **spline:** polynômes par morceaux
- 4) **interpolation par une famille de fonctions** plus générale, choisie par l'utilisateur
- 5) **régression** (linéaire, etc.) = analyse avec tolérance d'écart aux obs
- 5) idem en **2D, 3D, en multivarié** (ex. analyse de vent, de courant)
- 6) **méthode de Cressman:** technique simple et pratique
- 7) définition automatique des fonctions interpolantes: **variogramme**
- 8) **utilisation d'une ébauche:** cf prochain cours

Analyse par le plus proche voisin

Pour chaque point i :

- **trouver l'obs** y_j la plus proche
- définir $x_i = y_j$

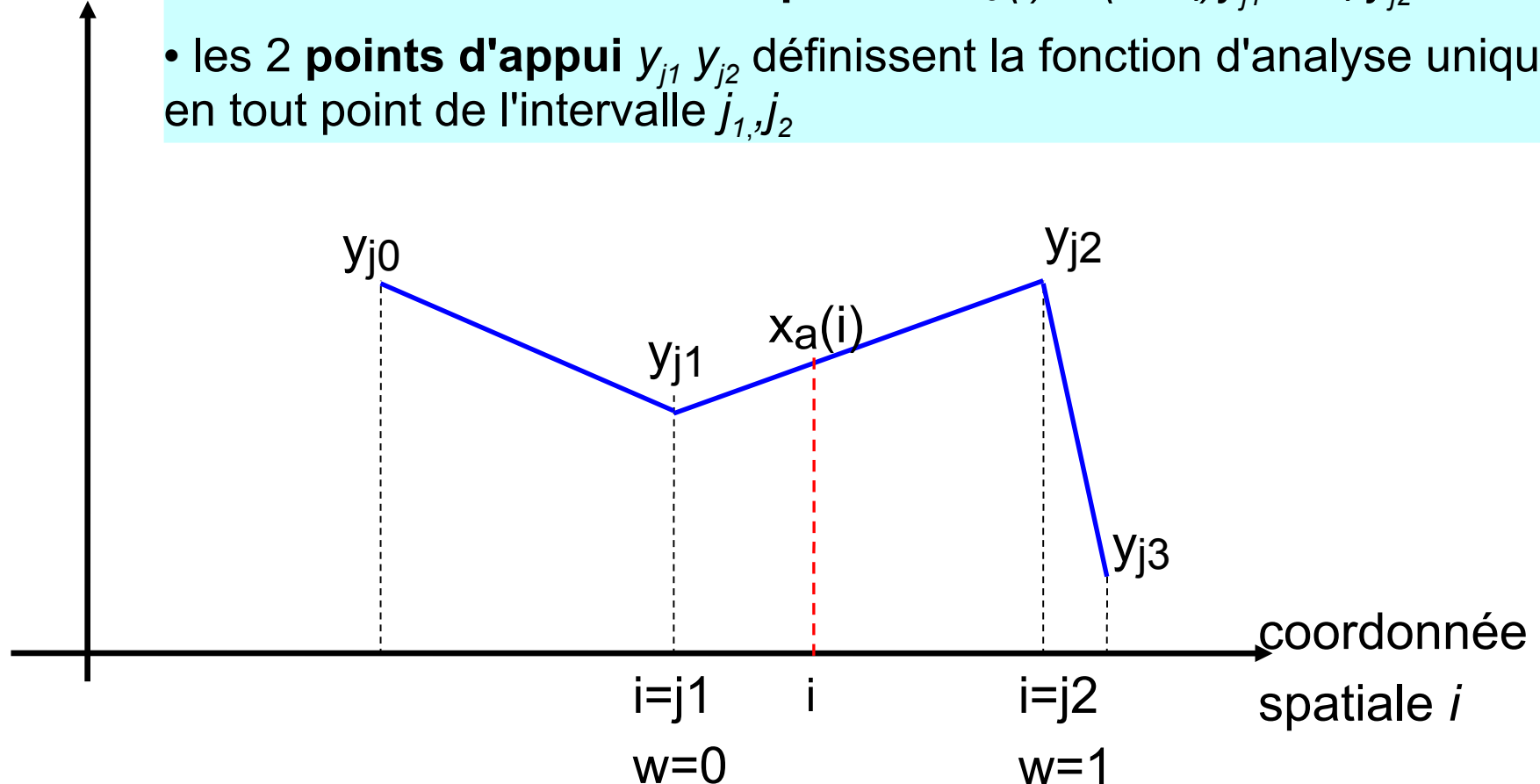
Produit une analyse discontinue, sensible à la configuration du réseau d'obs



Analyse par interpolation linéaire

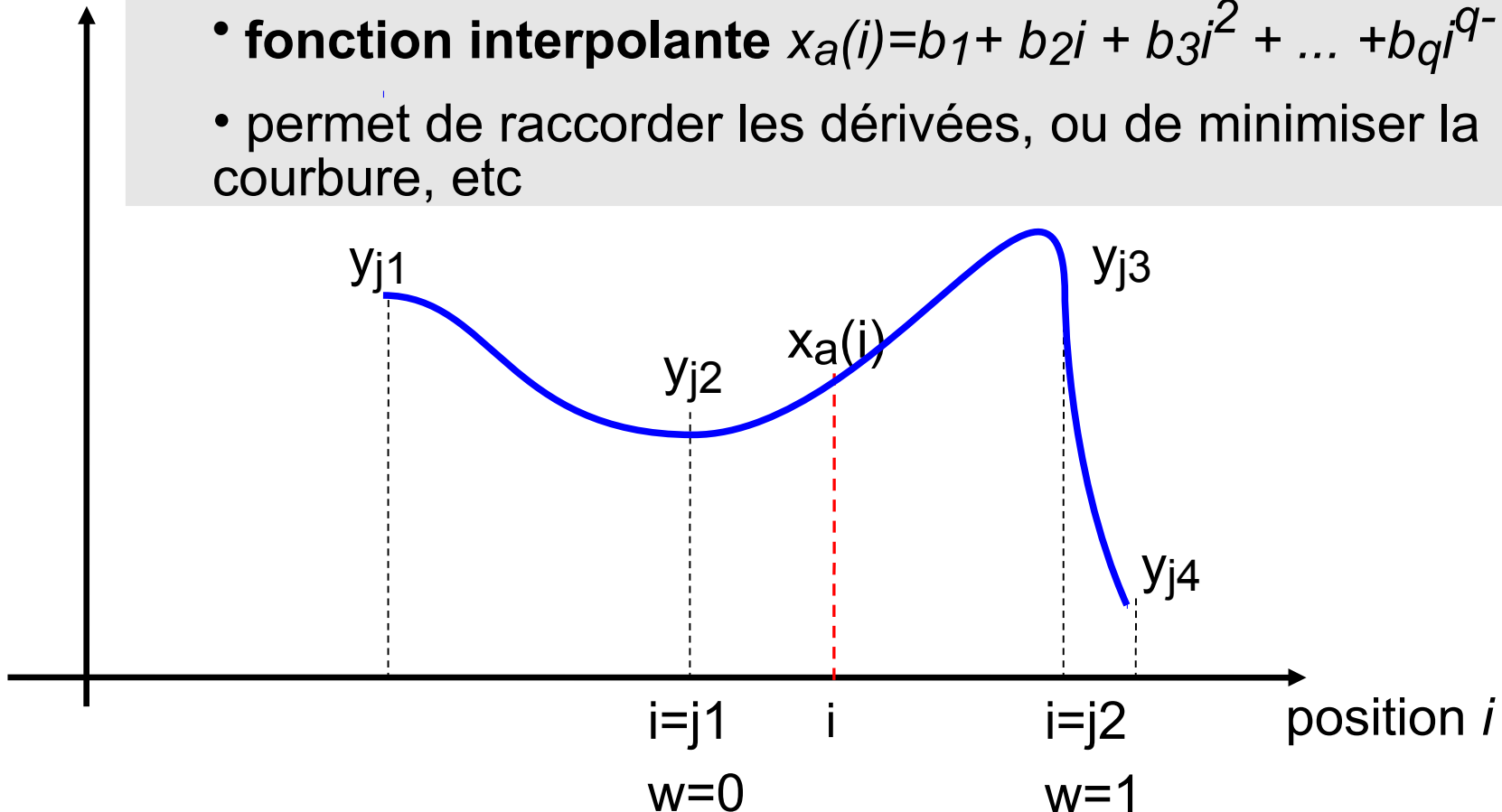
- Analyse en chaque point i :
 - **sélectionner** les 2 obs y_{j_1} et y_{j_2} qui encadrent i
 - calculer le **poids** $w_i = (i - j_1) / (j_2 - j_1)$
 - évaluer la **fonction interpolante** $x_a(i) = (1 - w_i)y_{j_1} + w_i y_{j_2} = a + bi$
- les 2 **points d'appui** y_{j_1} y_{j_2} définissent la fonction d'analyse unique en tout point de l'intervalle j_1, j_2

valeur



Interpolation cubique (ou spline, ou autre polynôme)

- Analyse en chaque point i :
 - **sélectionner** les q obs $y_{j1} \dots y_{jq}$ qui encadrent i
 - calculer les **coefficients** $b_{1..q} = f(y_{j1} \dots y_{jq})$
 - **fonction interpolante** $x_a(i) = b_1 + b_2i + b_3i^2 + \dots + b_qi^{q-1}$
 - permet de raccorder les dérivées, ou de minimiser la courbure, etc



Interpolation par des fonctions génériques

1) Prédéfinir une famille de *fonctions interpolantes* $F_b(i)$ où b est une liste (un vecteur) de paramètres ajustables. Exemples:

- *polynômes dont b sont les coefficients*
- *fonctions sinus/cosinus: phase et amplitude*
- *composantes principales du climat d'un modèle*

2) Dans chaque région, choisir les **points d'appui** $\{y_i\}$ à utiliser pour définir la fonction interpolante $F_b(i)$

3) Définir un *critère de qualité* pour la fonction interpolante $F_b(i)$ dans cette région. Exemple:

$$\mathbf{b \text{ doit minimiser la fonction } J(b) = \sum_j (F_b(j) - y_j)^2}$$

4) Calculer le b optimal (= résoudre un système d'équations en b , par exemple $J'(b)=0$)

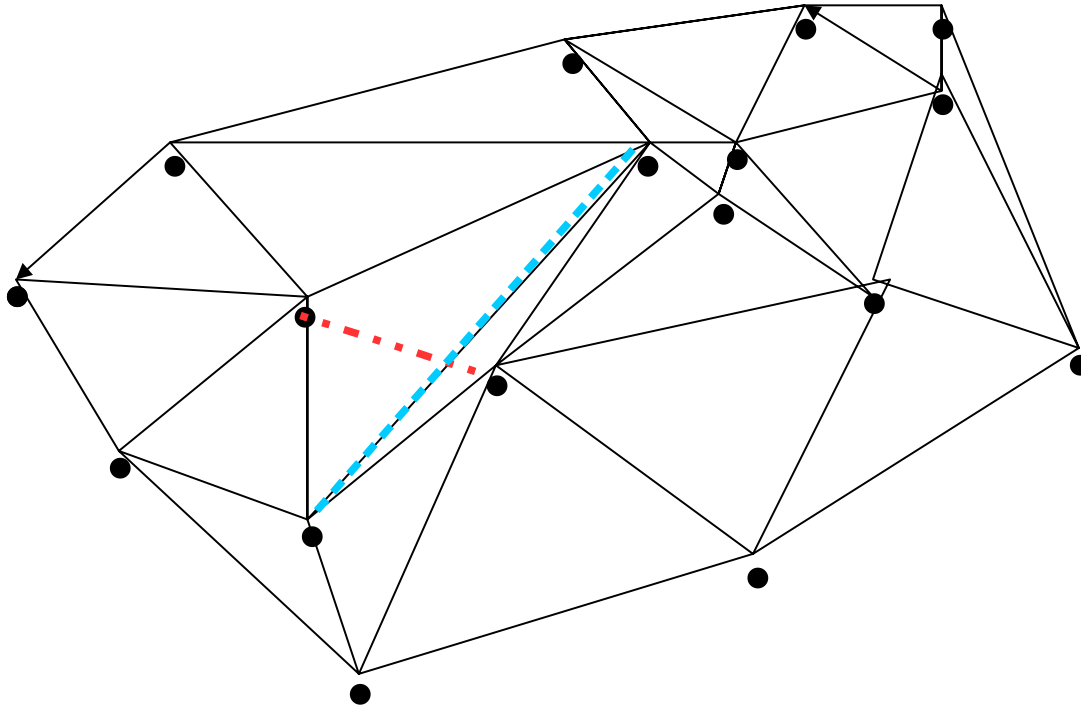
5) L'analyse dans cette région est définie par $x_a(i)=F_b(i)$

Généralisation en 2D et 3D

i devient une coordonnée dans le plan ou l'espace

le choix de bons points d'appui pour définir $F_b(i)$ devient complexe si les obs sont irrégulières. idéalement on veut 'entourer' chaque région par quelques obs.

- **algorithme KD-Tree** pour trouver efficacement les n points les + proches d'un point i
- **triangulation de Delaunay** pour définir des triangles aussi "compacts" que possibles



la régression linéaire, une forme d'analyse

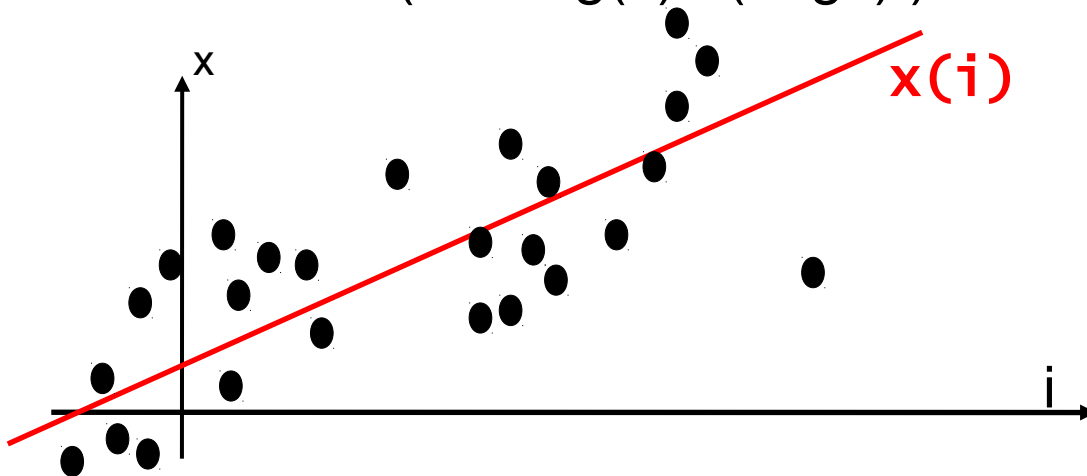
- on utilise partout toutes les observations y_i
- on cherche **une seule fonction linéaire** qui soit la plus proche possible des obs:

$$x_i = b_1 + b_2 i$$

- le but est de trouver les coefficients (b_1, b_2) qui minimisent

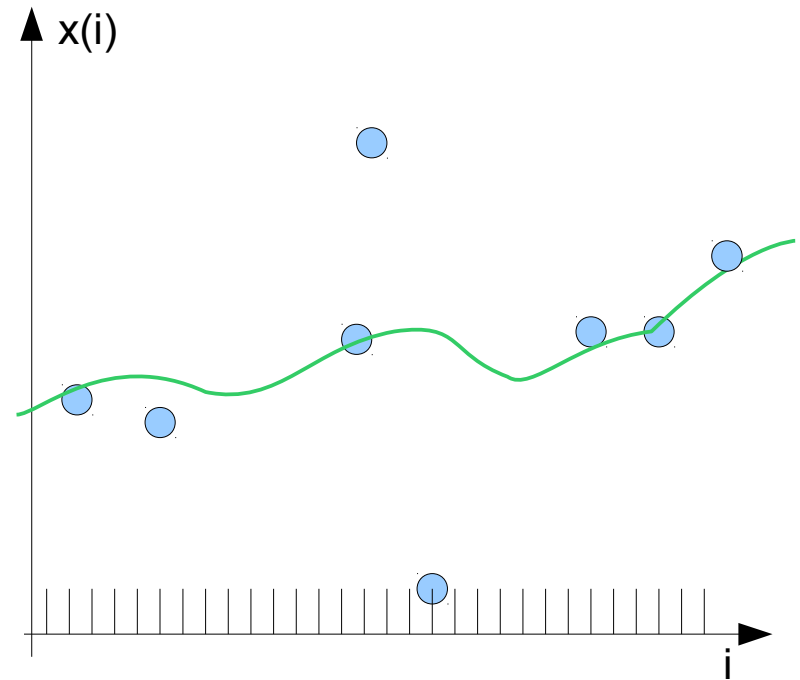
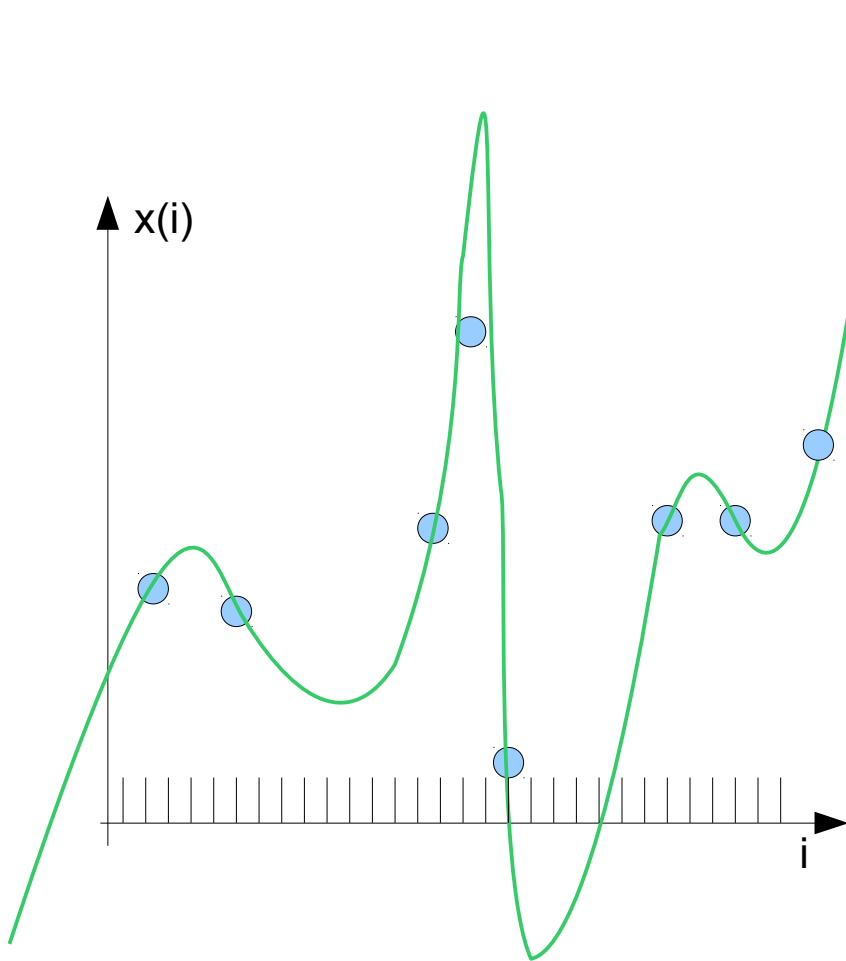
$$J(b_1, b_2) = \sum_i (y_i - b_1 - b_2 i)^2$$

- solution: trouver (b_1, b_2) tels que la dérivée $J'(b_1, b_2) = 0$
- on peut utiliser des fonctions plus complexes, ou modifier la coordonnée d'espace ou la variable analysée pour avoir un meilleur résultat (ex: $\text{Log}(x) = f(\text{Log } i)$)



Problèmes d'interpolation

Dépassement (overshoot), surinterprétation des données (overfitting), lissage excessif (underfitting), extrapolation arbitraire à l'extérieur de la zone observée...



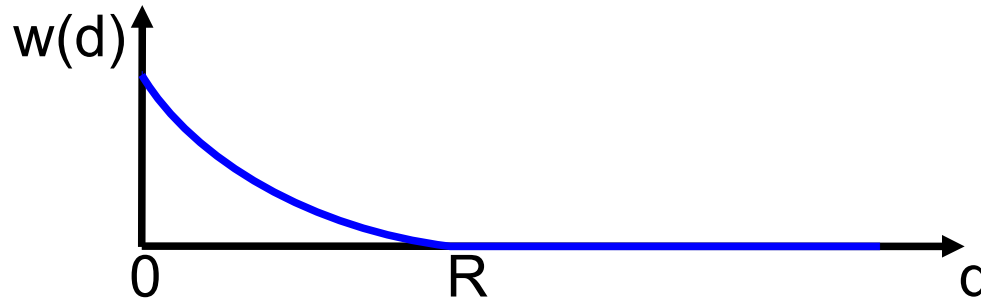
Inconvénients des interpolations géométriques

- que faire s'il n'y a pas d'obs à proximité du point analysé ?
- que faire au bord du domaine ? extrapoler les obs ?
- on ne peut pas passer exactement par des obs à la fois proches et en désaccord mutuel: un compromis est nécessaire
- la sélection des points d'appui est difficile en 2D ou 3D
- coût calcul élevé si fonctions interpolantes complexes
- l'analyse dépend beaucoup de la densité locale du réseau d'obs
- l'interpolation est utile si on a beaucoup d'observations disposées régulièrement.
- la régression est utile si l'on sait à l'avance que l'analyse x doit appartenir à la famille de fonctions choisie.

Autre méthode de spatialisation: analyse Cressman (très pratique)

- Prédéfinir une fonction 'poids' interpolante $w(d)$, fonction de la distance d entre obs et point du modèle:

ex: $w = \max(0, 1 - d^2/R^2)$ où $R = \text{'rayon d'influence' fixé}$



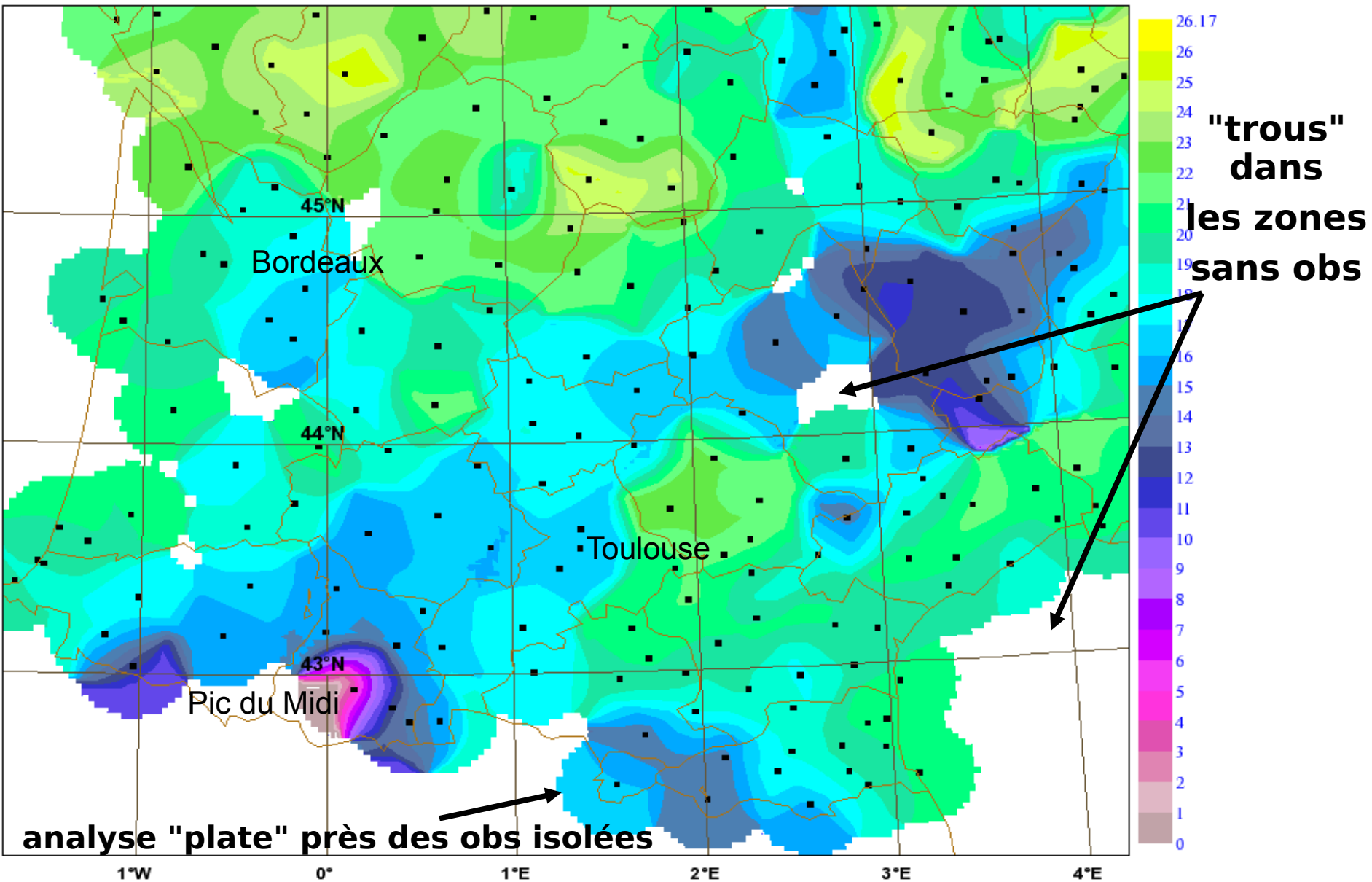
- En chaque point i , à partir de toutes les observations $\{y_j\}$ on **définit** la valeur analysée:

$$x_a(i) = \sum_j [w(d_{ij}) y_j] / \sum_j w(d_{ij})$$

- c'est une moyenne pondérée des obs avoisinantes.
- l'analyse est indéfinie si $\sum_j w(d_{ij})=0$. (= trop loin des obs)

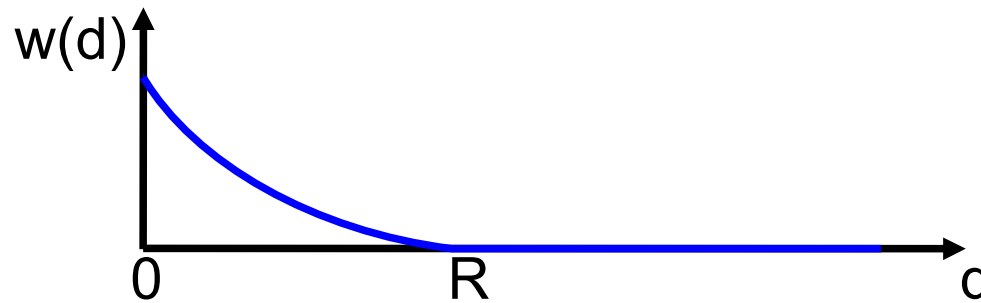
exemple d'analyse Cressman 2D

(obs de température de l'air)



Problème: comment définir la fonction de poids ?

Intérêt d'une approche statistique



• fonction arbitraire $w = \max(0, 1 - d^2/R^2)$

$$x_a(i) = \frac{\sum_j [w(d_{ij}) y_j]}{\sum_j w(d_{ij})}$$

- Intuitivement, la finesse de l'analyse (donc R) devrait dépendre des échelles caractéristiques du champ analysé (ici T2m)
- Comment calculer cette échelle ? Par analyse statistique de corrélations spatiales dans un historique représentatif des situations passées.
- On peut même calculer ainsi toute la fonction w : c'est le *variogramme* du champ (la méthode s'appelle *krigeage*)

Notions mathématiques nécessaires ici

Pour représenter les variations des champs, on va les modéliser statistiquement :

- **statistiques** : représentation des variations "en moyenne" à partir de données d'apprentissage (obs ou climatologie)
- **covariances** : résumé des statistiques des champs, et surtout de leurs **erreurs**
- **calcul matriciel** : représentation algébrique des covariances.

Lorsque l'on représente un champ à analyser par un vecteur d'état x (dimension n), sa covariance est une matrice carrée (dimension $n \times n$).

Utilité des covariances d'erreur

- pour exprimer notre incertitude sur des observations et des champs de modèle, ce qui permet:
 - de trouver l'analyse qui soit statistiquement la meilleure possible, compte tenu de la qualité limitée des données disponibles (observations et prévisions de modèles)
 - de combiner facilement des informations multiples lors du calcul de l'analyse (ex: erreur d'obs + erreur de prévision pour combiner une obs avec une prévision récente)
 - d'estimer la qualité des analyses produites

rappel math 1: calcul matriciel

Indispensable pour les calculs sur des champs discrétisés:

- **matrice:** tableau 2D de coefficients ex: $A = \{a_{ij}\}$
- **vecteur:** = matrice à 1 colonne
- **nombre réel:** = matrice 1x1
- **multiplication matricielle:** $C=AB$ de coeffs $c_{ij}=\sum a_{ik}b_{kj}$
 - A doit avoir autant de lignes que B a de colonnes
 - l'action de A est assimilable à une application linéaire
- **addition** $A+B$ et multiplication scalaire kA : idem sur les coeffs
- matrice **identité** I : carrée avec 1 sur diagonale, zéro ailleurs
 - $AI=IA=A$
- matrice **inverse** A^{-1} : $A^{-1}A=AA^{-1}=I$
 - $(AB)^{-1}=B^{-1}A^{-1}$
- matrice **transposée** A^T : avec lignes et colonnes permutées
 - $(AB)^T=B^T A^T$

rappel math 2: calcul matriciel

Matrices symétriques définies positives: importantes pour manipuler des statistiques d'erreur (covariances)

- **matrice symétrique**: $A^T=A$
- **matrice symétrique définie positive**: telle que $x^T A x > 0$ pour tout x non nul
- une telle matrice est inversible et diagonalisable, c'est à dire qu'il existe M inversible et D diagonale telles que $A = M^T D M$
- **les matrices de covariance d'erreurs sont symétriques définies positives** (si toutes les variances sont non nulles)

rappel math 3: moyenne, variance, covariance, corrélation

Soit des réels $(a_k)_{k=1\dots K}$ et $(b_k)_{k=1\dots K}$: K "réalisations" des variables a et b

- **moyenne** de a : $\bar{a} = \Sigma_k a_k / K$

- **moyenne quadratique** de a (= rms, root mean square):

$$\text{rms}(a) = (\bar{a^2})^{1/2} = (\Sigma_k a_k^2 / K)^{1/2}$$

- **variance** de a: (version simple)

$$v(a) = \text{rms}^2(a - \bar{a}) = \Sigma [a_k - \bar{a}]^2 / K$$

- **écart-type** de a: $\sigma(a) = v^{1/2}(a)$

- **covariance** de a et b: *moyenne des produits débiaisés*

$$\text{cov}(a,b) = \text{moy} [(a - \bar{a}) (b - \bar{b})]$$

- **corrélation** de a et b: $\rho(a,b) = \text{cov}(a,b) / [\sigma(a)\sigma(b)]$

- formules utiles:

$$v(a) = \overline{a^2} - (\bar{a})^2$$

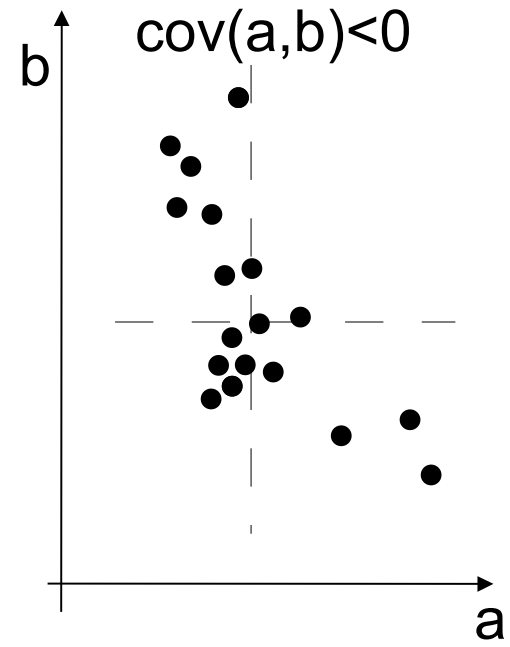
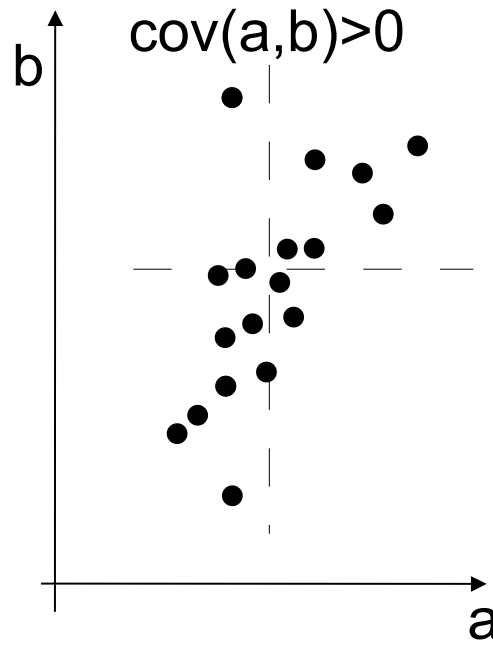
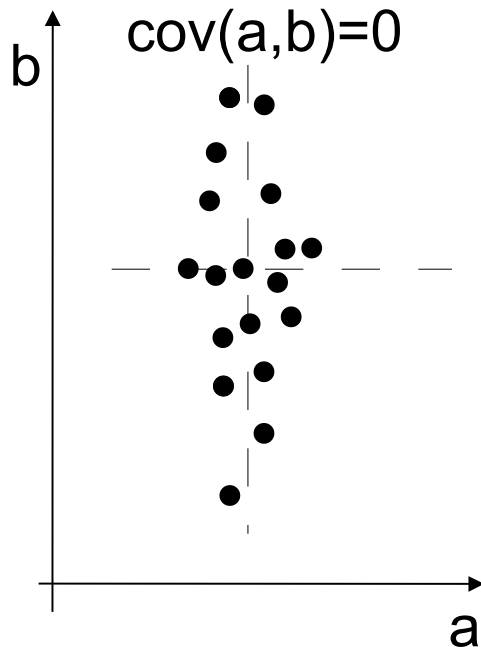
$$\text{cov}(a,b) = \overline{ab} - \bar{a} \bar{b}$$

interprétation physique de la covariance entre 2 variables

Soit K réalisations des réels a et b : $(a_k)_{k=1\dots K}$ et $(b_k)_{i=1\dots K}$

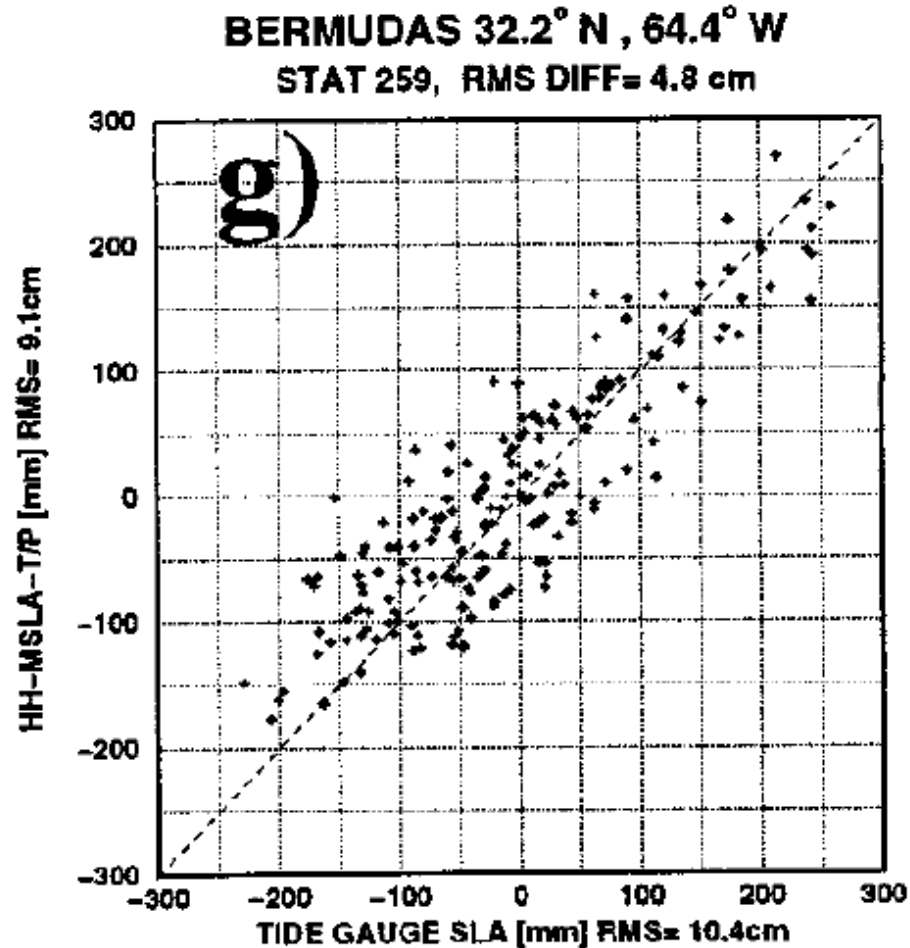
- **écart-type** de a : $\sigma(a)=v^{1/2}(a)$ mesure sa variabilité
- **covariance** et **corrélation** de (a,b) mesurent leur lien mutuel, par rapport au point moyen (\bar{a}, \bar{b})

Regarder un nuage de points de coordonnées (a_k, b_k) :



exemple d'analyse de corrélation entre 2 variables

hauteur de la mer mesurée par satellite et par marégraphe



rappel math 4: vecteur aléatoire (=statistiques de champs)

Soit K **vecteurs** $(\mathbf{x}_k)_{k=1\dots K}$, chacun de dimension n:

- chaque réalisation k a n composantes: $\mathbf{x}_k = (x_k(i=1) \dots x_k(i=n))$
- chaque composante i a K réalisations: $x_{k=1}(i) \dots x_{k=K}(i)$
- ex: ensemble de plusieurs réalisations du champ x

Les opérations statistiques s'étendent aux vecteurs en les appliquant à leurs composantes:

moyenne d'un vecteur = vecteur $\bar{\mathbf{x}}$ dont les composantes sont les moyennes des K réalisations de x (idem pour variance, écarts-types)

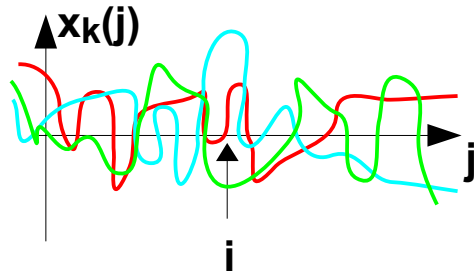
Mais: **la covariance** $\text{cov}(x,y)$ entre 2 familles de vecteurs x,y est 1 **matrice** $\text{dim } x \times \text{dim } y$ dont les coeffs sont les covariances entre tous les couples de composantes de x et de y:

$$\text{cov}(x,y) = m [(\mathbf{x} - \bar{\mathbf{x}}) (\mathbf{y} - \bar{\mathbf{y}})^T]$$

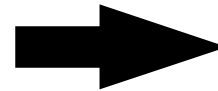
•NB. ce sont des "moyennes d'ensemble" point par point, ne pas confondre avec des moyennes spatiales.

Autocovariance de champs

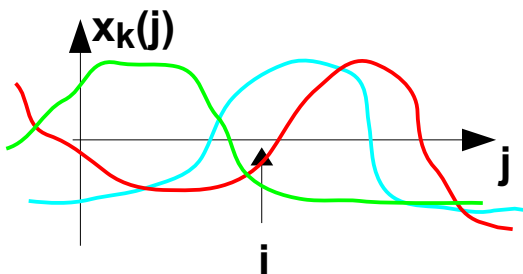
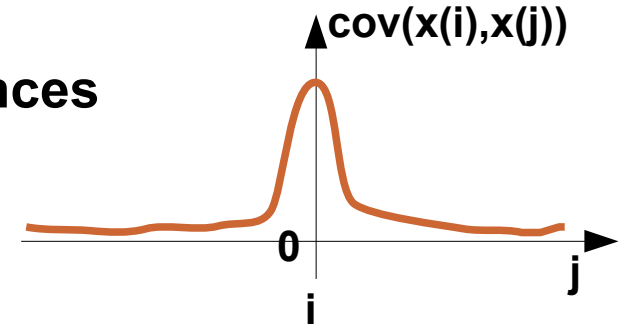
- on regarde surtout les **autocovariances**: $\text{cov}(x,x)$ = covariances de tous les couples de coordonnées (i,j) : $\text{cov}(x(i), x(j))$
- l'échantillon de champs x peut venir d'une climatologie (=historique), d'un ensemble de prévisions numérique, de réanalyses
- taille d'échantillon: >10 pour une moyenne, $>30-100$ pour une variance ou une corrélation



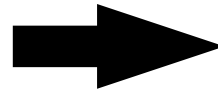
champs



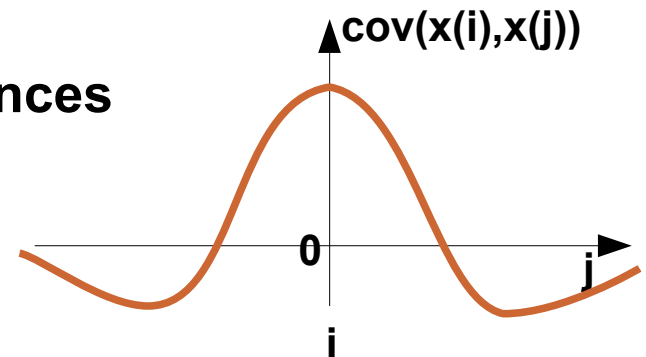
covariances



champs



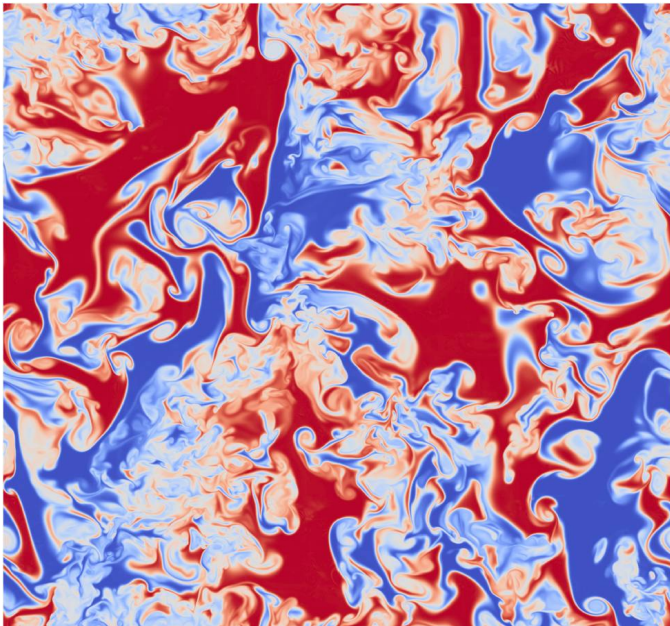
covariances



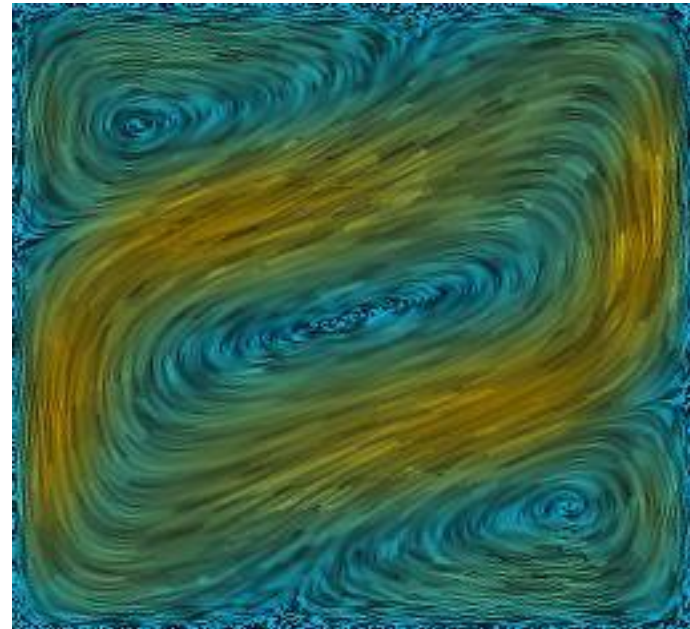
Autocovariance de champs

- exemples de champs

isotrope



anisotrope



Autocovariance de champs: variogramme

- **autocovariance générale:** $\text{cov}(x, x) =$ covariances entre tous les couples de positions (i, j) :
 $\text{cov}(x(i), x(j))$

Pour améliorer l'échantillonnage on fait souvent des hypothèses simplificatrices:

- **hypothèse d'homogénéité:** on suppose que la fonction $j \rightarrow \text{cov}(x(i), x(j))$ ne dépend plus de i , seulement de la position relative de i et j :

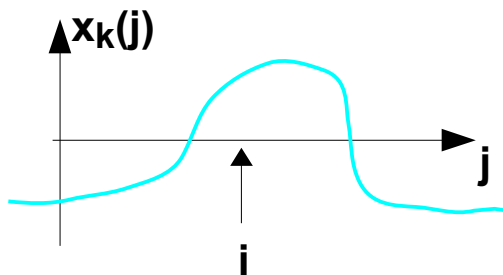
$f(d) = \text{cov}(x(i), x(i+d)) =$ moyenne des $\text{cov}(x(i), x(j))$ pour tous les couples (i, j) tels que le vecteur $d=j-i$



- **hypothèse d'isotropie:** f ne dépend que de la distance entre les points i et j , pas de la direction

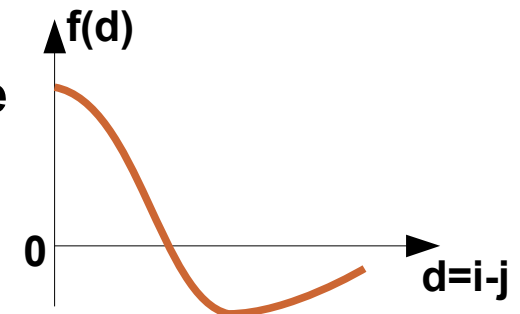
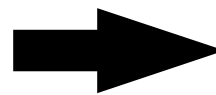
Ces hypothèses facilitent les calculs statistiques mais ne sont valables que si le système physique étudié respecte ces hypothèses:

- souvent vrai en cas de turbulence libre
- souvent faux près des limites géométriques (parois, fronts) ou dans les fluides stratifiés



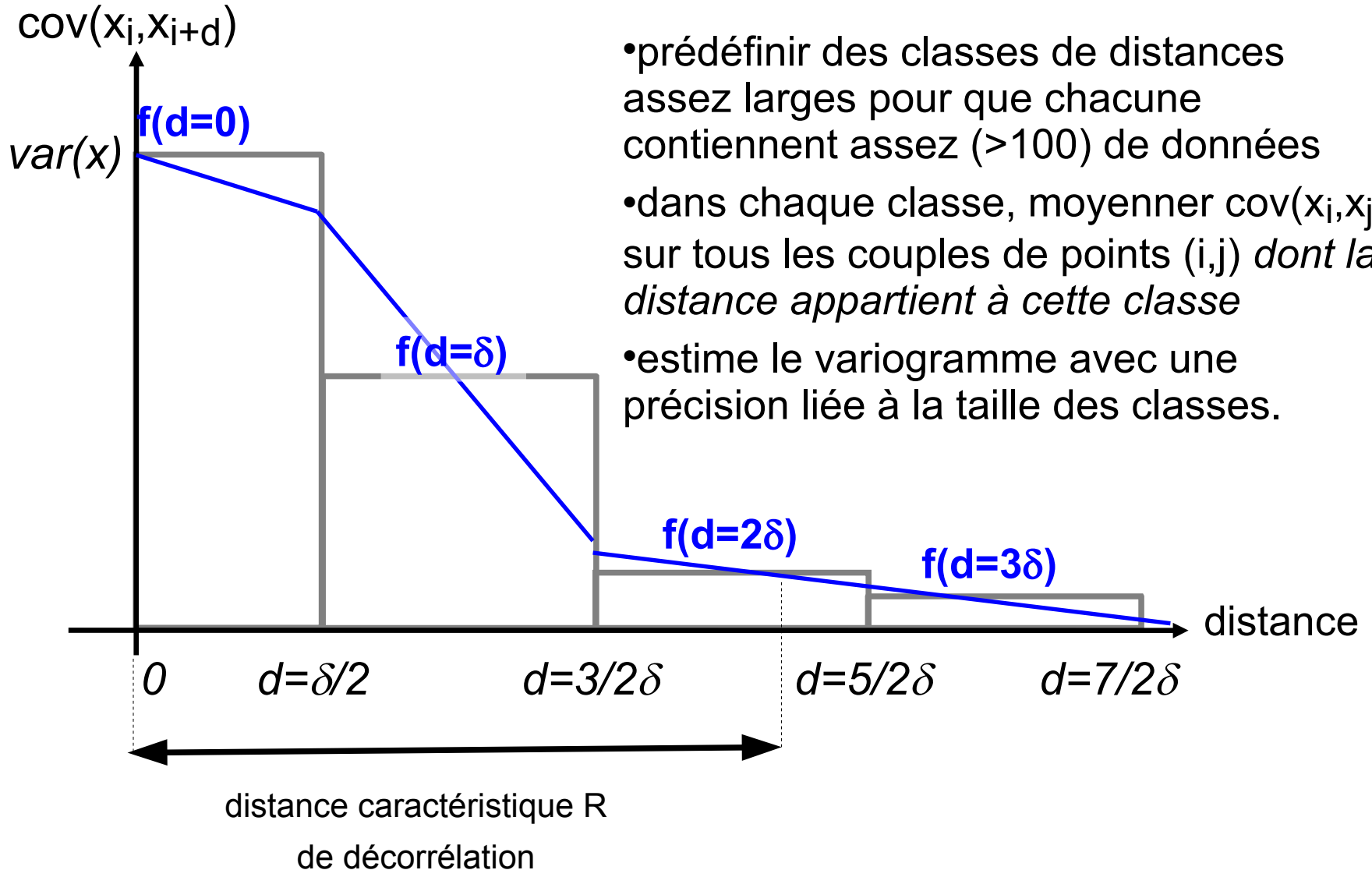
champ(s)

variogramme

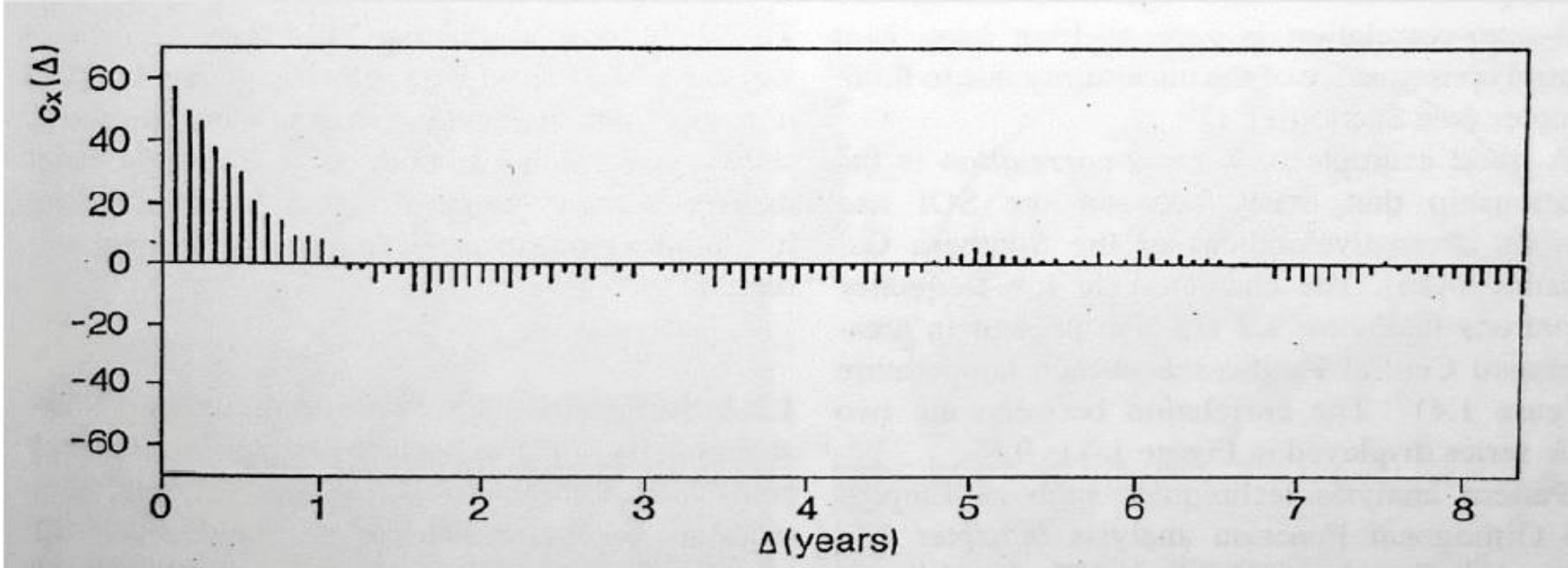
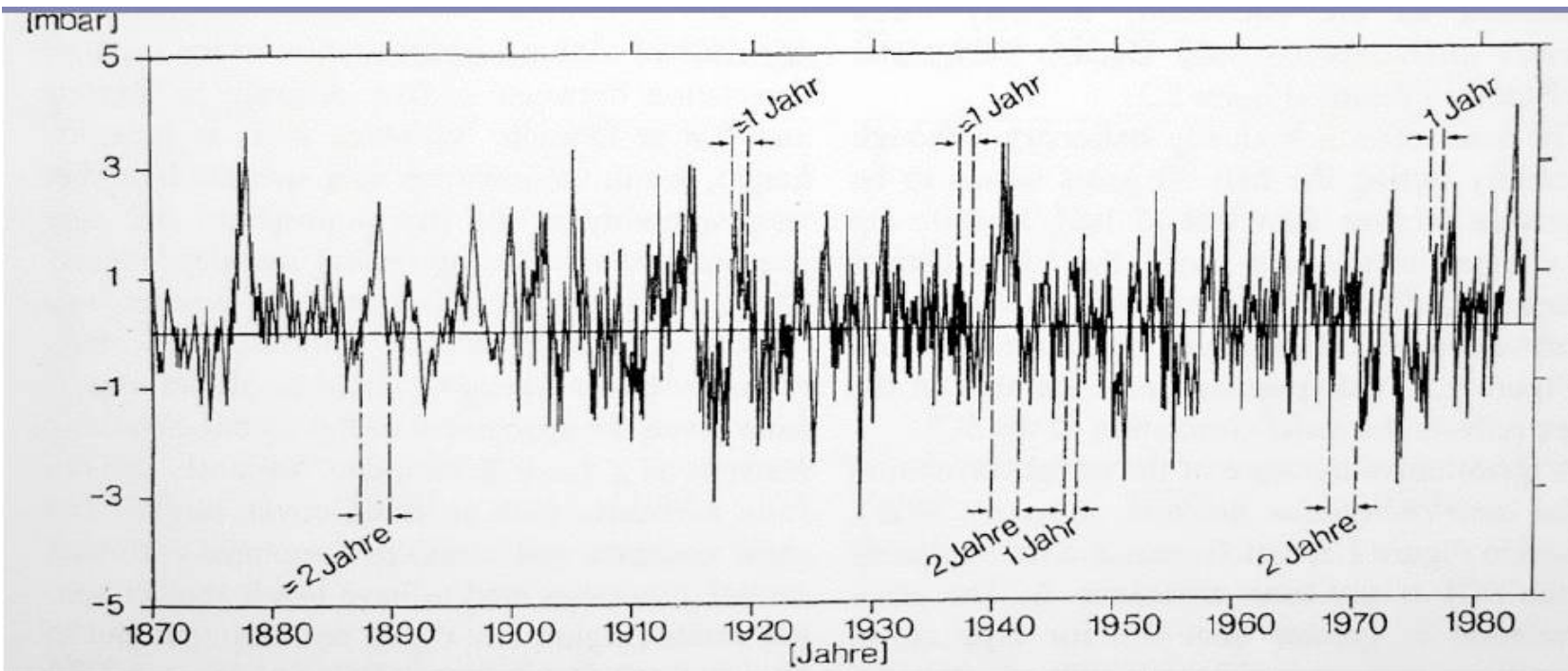


Calcul pratique d'un variogramme:

c'est un histogramme des $\text{cov}(x_i, x_j) = f(\text{distance } d_{ij})$

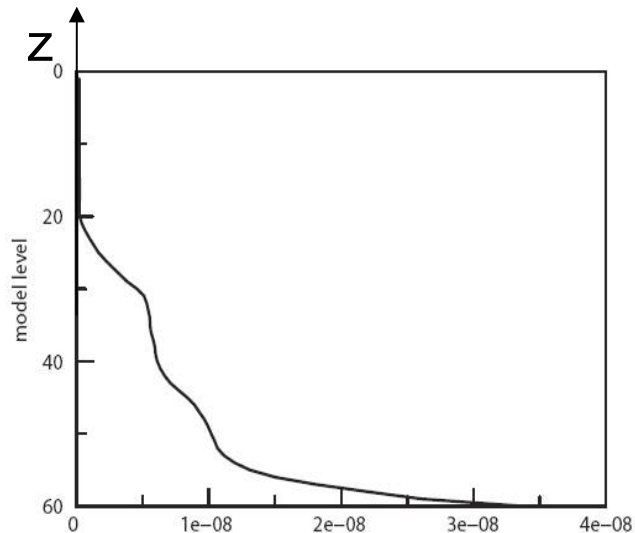


ex de variogramme (série temporelle d'indice ENSO) ^{30/3}

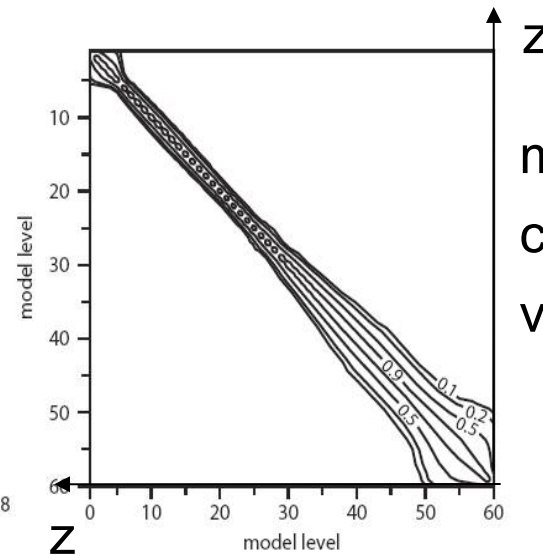


Exemple de variances & corrélations 3D en chimie atmosphérique (CO)

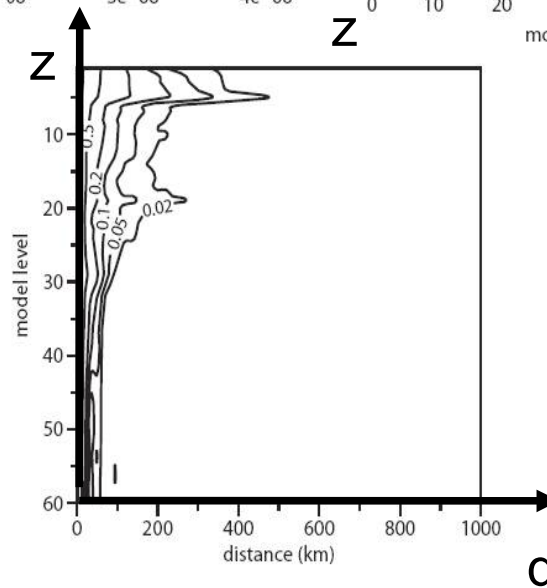
distribution
verticale
des variances



matrice des
corrélations
verticales



distribution verticale
des corrélations horizontales
(1 variogramme par altitude)

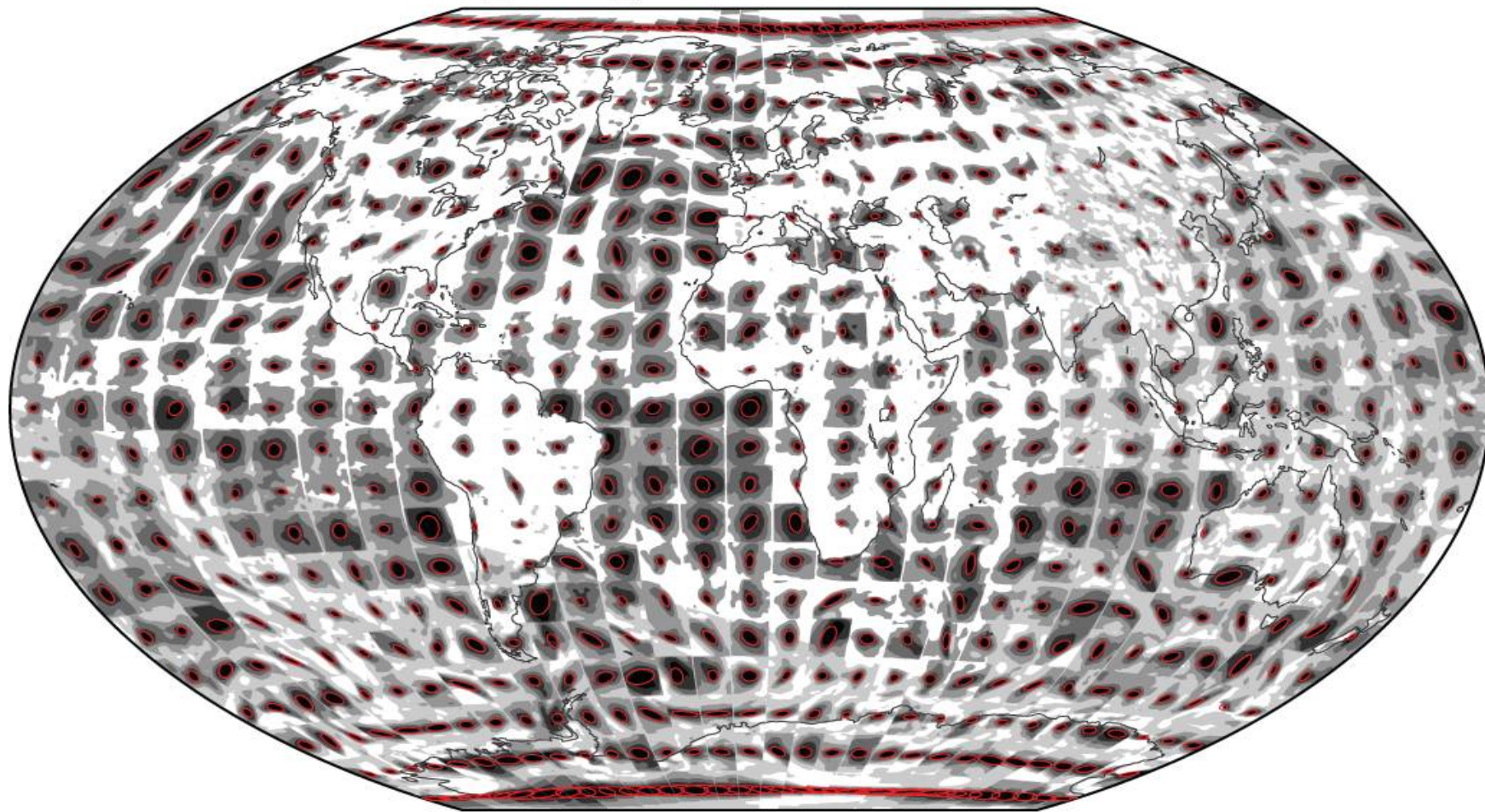


(calcul à partir d'un grand
nombre de simulations 3D
du champ de CO)

Figure 2: CO background error standard deviation profile (top left) in kg/kg, vertical correlations of CO background errors at (top right), and horizontal correlations of CO background errors (bottom) at 50° N, 10° E.

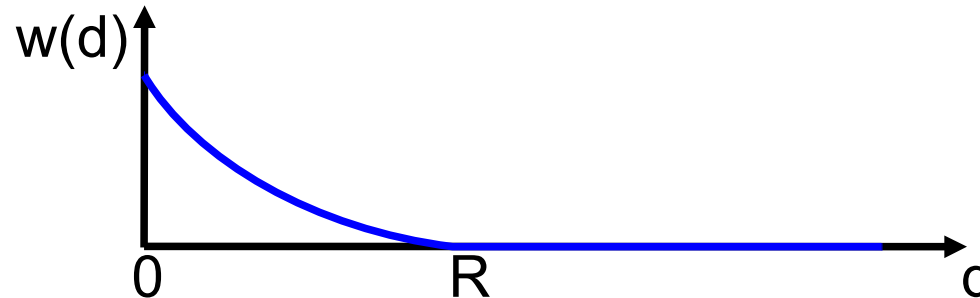
Corrélations météorologiques

T_GDS4_HYBL model level 105



0 0.2 0.4 0.6 0.8

Retour sur l'analyse Cressman (krigeage simplifié)



- on peut utiliser un variogramme pour estimer R ou même construire la fonction de poids dans l'équation:
$$x_a(i) = \frac{\sum_j \{w(d_{ij}) y_j\}}{\sum_j w(d_{ij})}$$
- le variogramme peut être estimé directement à partir des obs si elles sont assez nombreuses
- produit une analyse dont les structures "ressemblent" à celles vues par les obs.
- (suite du cours: étendre cette idée en la combinant avec un modèle numérique, pour analyser les *écarts* entre obs et modèle)

Analyse en composantes principales (ACP) Empirical Orthogonal Functions (EOFs)

- très utilisée en sciences de la Terre, notamment en climatologie
- idée:
 - identifier les modes de variabilité principaux d'un historique de champs (les EOFs)
 - projeter les champs dans le sous-espace défini par ces modes
 - *(c'est donc une analyse dans un sous-espace de fonctions définies statistiquement)*
- exemple:
 - l'ENSO est le mode de variabilité principal du Pacifique tropical
 - le climat tropical est influencé par la phase de l'ENSO où l'on se trouve (El Nino / La Nina)
 - on peut étudier l'influence de tels modes de variabilité à grande échelle sur les climats locaux (= il y a des sources naturelles d'inhomogénéité dans les séries de données climatiques)

Analyse en composantes principales (ACP)

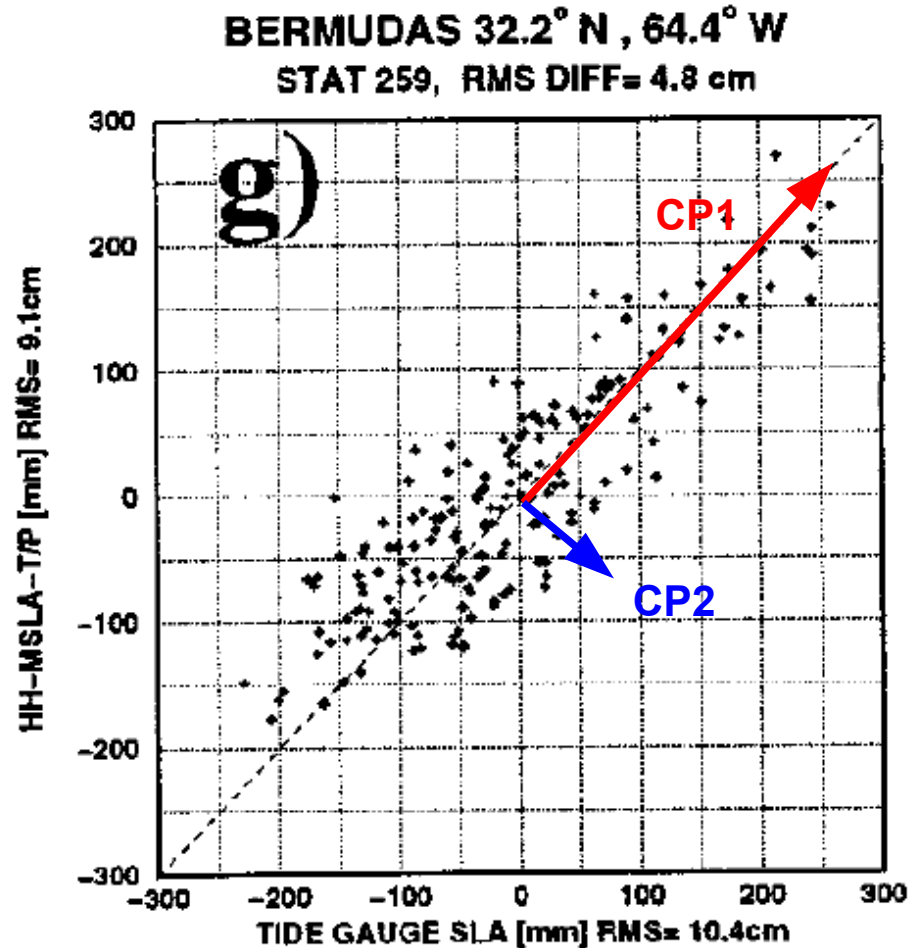
Empirical Orthogonal Functions (EOFs)

méthode:

- données = un ensemble de réalisations d'un champ (ou de séries temporelles, etc.) = K vecteurs $(\mathbf{x}_k)_{k=1\dots K}$, chacun de dimension n
- 1) calculer la **matrice d'autocovariance** $A = \text{cov}(x, x)$
- 2) la diagonaliser: $A = M^T D M$ (ou mieux: la décomposer en valeurs singulières)
- 3) **trier les valeurs propres** (diagonale de D) par ordre décroissant
- 4) garder les p plus grandes valeurs propres nécessaires pour expliquer (par ex.) 90% de la variance totale (=trace de A ou de D)
- 5) les lignes correspondantes de M (=vecteurs propres de A) sont les p **composantes principales**: ce sont les champs "qui varient le plus"
- 6) ils définissent une **base orthonormée** sur laquelle on peut:
 - projeter n'importe quel champ
 - voir sa coordonnée par rapport à chacune des composantes principales

Ex trivial: ACP avec 2 variables

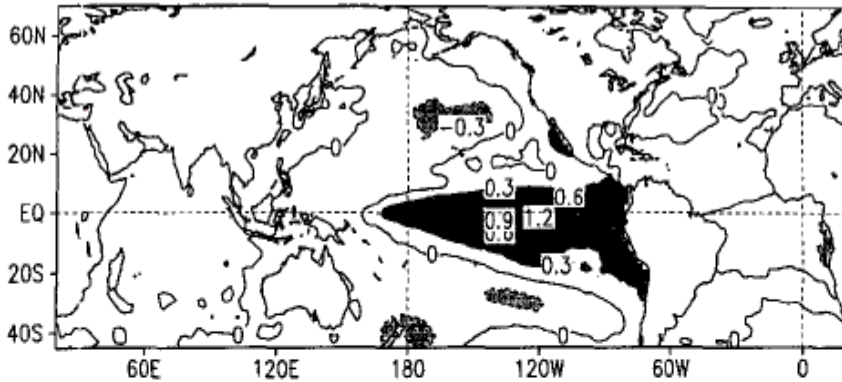
hauteur de la mer mesurée par satellite et par marégraphe



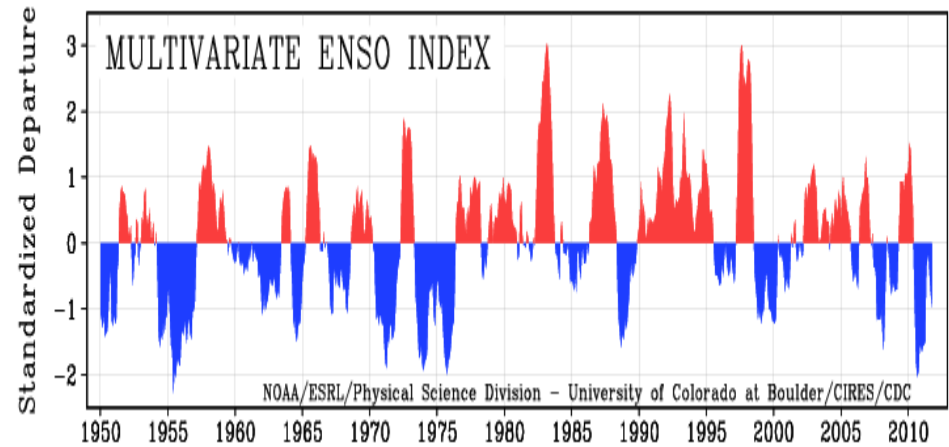
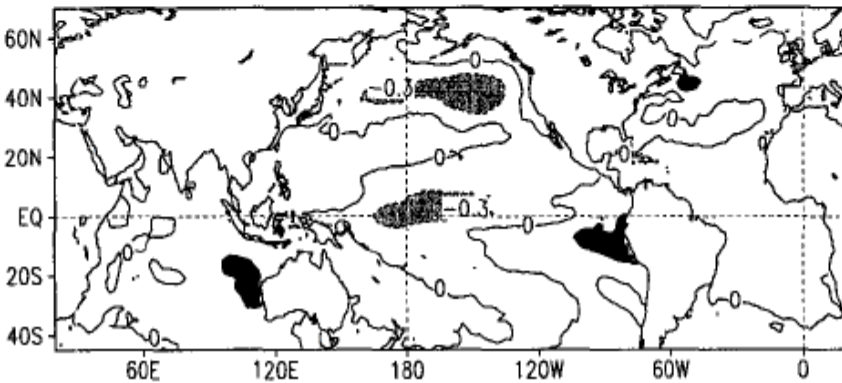
Ex moins trivial: analyse de la phase ENSO

température de surface de la mer
(Smith et al, J Clim 1996)

1st Mode, 24% Variance



2nd Mode, 8% Variance

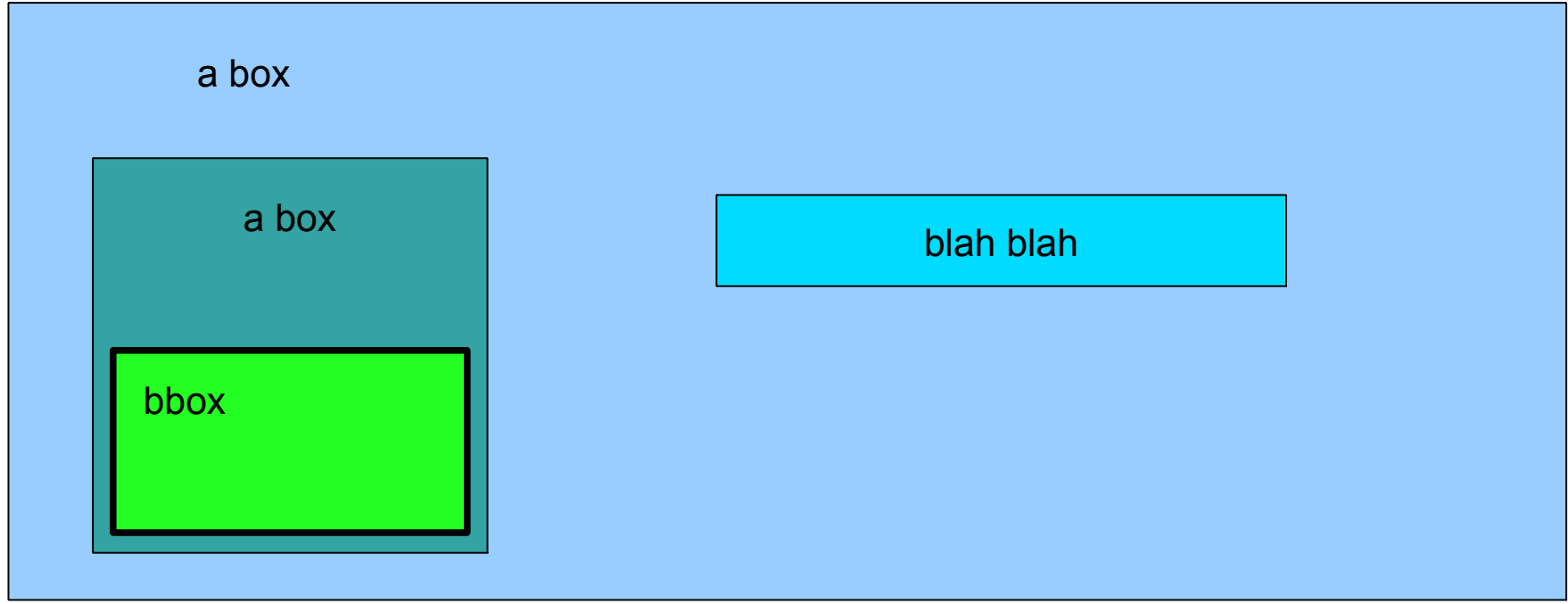


A dramatic sunset over a body of water. The sky is filled with large, dark clouds, with bright sunlight breaking through, creating a golden glow and long rays of light. The sun is low on the horizon, reflecting on the water. In the foreground, a wooden pier extends into the water. A small boat is visible in the distance on the water.

*Merci pour votre
attention*

a slide

some text



more text

-

a text

A

■ C