用磁异常的谱及其导数求场源埋深和磁矩

安徽省冶金地质勘探公司八〇八队 王宗器

随着电算的普及,物探重磁数据的处理已广泛使用了数字滤波技术,旨在提取信息、压低干扰的一类线性滤波,例如:根据信号实际输出与希望输出的方差最小为原则设计的维纳 滤波和卡曼滤波,根据输出信号的瞬时功率与干扰的平均功率之比最大为原则设计的最大讯 嗓比滤波(D.O.诺斯,当干扰为白噪声时称为匹配滤波),根据:①在信号失真最小的同时, 将干扰(包括随机干扰和规则干扰)压低到一定程度,②在信号保持一定程度失真的同时, 将干扰压低到最小为原则设计的最佳线性滤波(B.H.斯特拉霍夫一空间域, 王继 伦一频 率域),还有根据反馈原理,采用Z-变换设计的旨在节省计算时间和减少边缘损失的递归滤 波(B.K.布哈塔恰赖阿),等等。上述滤波只有事先知道输入信号和干扰的 谱的统计表 达式时,才能设计出一个可供实用的数字滤波器。但在实际问题中,这些谱的准确表达式当 然是不知道的。常用的处理办法是将场源近似看作是形状规则的物体,只考虑场源埋深h和 磁矩M对谱的影响,于是给出信号谱和干扰谱的近似表达式。因此,如何通过较准确的频率 域反演方法,在已算得的谱曲线上求得尽可能符合实际的场源埋深和磁矩,将关系到滤波结 果的好坏。

有的作者(见《地质与勘探》1978年第二期)给出一种在对数振幅谱上利用渐近直线的 斜率求埋深的方法,其优点是简单易行,不受区域场和正常场选择的影响,尤其是对下延无 限物体,效果很好。但对于下延有限物体(例如水平圆柱体),由于它们的对数振幅谱在∞ 较小时显然不是一条直线方程,而在∞较大处,干扰强烈,信息容易被噪声淹没,这就影响 到计算结果。此外,还有人利用谱的某些特征点求解反问题,方法虽然简单,但由于实际问, 题很复杂(当场源有一定水平宽度时,极易导致谱的振荡),这就使特征点法的可靠性受到怀 疑。为此,本文提出一种利用谱及其导数的组合求场源埋深和磁矩的方法。可以通过计算谱的 三次样条函数在样点上的数值导数准确地求得谱的导数,并用此法计算了一些模型和实例。

方法的原理

对某些形状规则的二度磁性体,不难由它们的谱及其导数解出h和M。例如

1.顺层磁化无限延深薄板 其振幅谱是*

$$|Z(\omega)| = 2\pi M sin \alpha e^{-h\omega}$$

(1)

式中h为薄板上顶埋深, α为薄板倾角, ω为垂直于薄板走向方向的圆频率(其值恒取正)。 M = 2 bJ为薄板上顶面磁荷密度, b为薄板半宽度, J为剖面内有效磁化强度。

对(1)式沿ω方向求一阶导数得

$$|Z(\omega)|' = -2\pi Mhsin\alpha e^{-h\omega} \qquad (2)$$

(2)式除以(1)式, 立即解出
 トー 「ス(n)」

 $\mathbf{h} = - |Z(\omega)|'/|Z(\omega)| \qquad (3)$

然后由(1)式解出M

. 1

, 1

$$M = \frac{|Z(\omega)|}{2 \pi \sin \alpha} - e^{b\alpha}$$

(4)

*参阅中南矿冶学院物探教研组编《频谱分析在磁异常解释中应用的原理与方法》

具体计算时,可在离散谱上取若干个ωi,分别算出对应的hi和Mi,取其均值即可。 若薄板斜交磁化,则其复谱为

$$Z(\omega) = 2\pi M \sin \alpha e^{-h\omega} \cdot e^{i(\alpha-\varphi)}, \quad i = \sqrt{-1}$$
 (5)

式中φ为磁化倾角。容易看出对(5)式沿ω方向求出导数后,用上述方法 解出h的表达式 与(3)式同。这是因为斜磁化时的频谱同顺层磁化时的频谱相比较,除相位谱恒差 α-φ 之外,振幅谱完全相同。此结论可推广到其他形状的物体。M的值按(5)式则有

$$M = \frac{Z(\omega)}{2\pi \sin \alpha} e^{h\omega} \cdot e^{-i(\alpha-\varphi)}$$
(5)

2. 垂直磁化水平柱体 分两种情况讨论。对于标准的水平圆柱体,其振幅谱是

|Z(ω)| =、2 πMωe-ho (6) 式中h为圆柱的中心埋深, M为圆柱体单位长度的磁矩(M=J•S, 也称作圆柱体截面磁 矩、偶极矩等, S是圆柱体的横截面积)。

对(6)式沿ω方向求导数后,按上述方法便得

$$Z(\omega) |' = 2\pi Me^{-h\omega} - 2\pi Mh\omega e^{-h\omega}$$
(7)

$$h = \frac{1}{\omega} - \frac{|Z(\omega)|'}{|Z(\omega)|}$$
(8)

$$M = \frac{|Z(\omega)|}{2\pi\omega} e^{i\omega}$$
(9)

下面证明在一定条件下,对截面为任意形状的水平柱体,可得到同(8)、(9)两式 相似的结果。

如图1,设水平柱体的形状和产状沿走 向稳定,S为任意截面。在S上取一小面积元 dS,dS = dξdh,它相当于一个中心点位于 (ξ,h)的小水平圆柱体的截面积,所产生 的谱按(6)式有

dZ = 2πJω・e^{-h}ω・e⁻ⁱωξ • dS (6)' 式中 J•dS = m 为小圆柱体单位长度的磁矩 元。等式右边多出一项 e⁻ⁱωξ 是出于如下考 虑:整个水平柱体可看作是很多个小水平圆 柱体的叠加。在叠加过程中,除了那些中心 坐标为(o,h)的小圆柱之外,其它小圆柱



1 4

ŧ

图 1 任意截面水平柱体

中心在地面的投影都不在坐标原点而有 ξ 的位移。根据富立叶变换的位移定理, $f(x-\xi)$ 的谱比f(x)的谱应有 $\omega\xi$ 的频移,故式中应有 $e^{-i\omega\xi}$ 项。

于是截面为S的整个柱体所产生的谱应为

$$Z(\omega) = \int_{s} 2\pi J \omega e^{-h\omega} \cdot e^{-i\omega\xi} dS = 2\pi J \omega \int_{s} e^{-\omega(h+i\xi)} dS \qquad (10)$$

根据二重积分中值定理,若e^{-o(h+iξ)}在域S上可积,S是域S的面积,则至少存在一点 Qo(ξo,ho),使得下述积分成立

$$e^{-\omega(\mathbf{h}+\mathbf{i}\boldsymbol{\xi})} dS = e^{-\omega(\mathbf{h}_0+\mathbf{i}\boldsymbol{\xi}_0)} \cdot S$$
(11)

将(11)式代入(10)式,并令M=J·S为整个水平柱体单位长度的磁矩,即得

$$Z(\omega) = 2\pi M \omega e^{-(h_{\upsilon} + i\xi_{\upsilon})\omega}$$
(12)

对(12)式沿w方向求导数得

 $Z'(\omega) = 2\pi M e^{-(h_0 + i\xi_0)\omega} - 2\pi M (h_0 + i\xi_0) \omega e^{-(h_0 + i\xi_0)\omega}$ (13)

$$\mathbf{h}_{0} + \mathbf{i}\xi_{0} = \frac{1}{\omega} - \frac{Z'(\omega)}{Z(\omega)} \tag{14}$$

其中Z(ω)、Z'(ω)均为复谱。为使问题简化,如果水平柱体中心埋深远大于其截面平均半径,则对于观测面而言,可以近似认为积分中值点 Q₀(ξ₀,h₀)与该柱体的磁质量中心线(在 S面上为一点)重合。并且取Q₀点在观测面的投影点作为坐标原点(图1),即ξ₀=0,便有

$$h_{0} \approx \frac{1}{\omega} - \frac{Z'(\omega)}{Z(\omega)}$$
(15)

由(12)式, 令ζ₀=0, 即可解出

, >

i \$

١,

$$M \approx \frac{Z(\omega)}{2\pi\omega} e^{h_0 \omega} \qquad (16)$$

这时,因ξ₀ = 0,即相位谱为0,Z(ω) = [Z(ω)],因而(15)、(16)式同(8)、(9)式实际 上是一样的。

3.垂直磁化水平薄板 将(6)式沿x轴方向从-b到b积分便得水平 薄板的 振幅谱 |Z(ω)| = 4πM |sinbω| e^{-hω} (17)

式中b为薄板半宽度。此处M的意义同(6)式,应理解为薄板沿x轴方向单位长度的截面磁矩: $M = J \cdot D \cdot d\xi$ (17)

式中D是薄板厚度,d&为薄板沿x轴方向的单位长度。(17)式是一个振荡函数,其包络线力 程为

$$F(\omega) = 4\pi M e^{-h\omega}$$
(18)

对(18)式沿w方向求导数后,按上文方法即可解出薄板中心埋深h和单位截面磁矩M

$$\mathbf{h} = -\mathbf{F}'(\omega)/\mathbf{F}(\omega) \tag{19}$$

$$M = \frac{\Gamma(\omega)}{4\pi} e^{h\omega}$$
 (20)

上面讨论的是二度体(二维谱)的情形。对于三度体(三维谱),如果满足:1)物体的 物理性质(密度、磁化强度等)及横截面的形状和产状沿走向稳定,2)物体的界面与所选取 的坐标轴平行,则可根据二维谱与三维谱的关系定理(见《地球物理学报》1979年第1期和 第4期杨文采和熊光楚的论文)将三维谱化为二维谱进行解释:,

$$Z(\mathbf{u}) = \frac{1}{R} Z(\mathbf{u}, \mathbf{v}) |_{\mathbf{v}_{=0}}$$

$$Z(\mathbf{v}) = \frac{1}{T} Z(\mathbf{u}, \mathbf{v}) |_{\mathbf{u}_{=0}}$$
(21)

式中Z(u,v)是三维频谱,Z(u)、Z(v)是所对应的二维频谱,Z(u,v)|_{v=0}=Z(u,0)、 Z(u,v)|_{u=0}=Z(0,v)分别是Z(u,v)在u轴和v轴上的极限谱,R和T分别为三度体沿y轴和 x轴的长度。具体做法是,在我们求出了三维异常的频谱之后,分别取下其在u轴和v轴上 的数据,然后按其所对应的二维谱的频率域反演方法进行解释,就可以分别求出三度体沿 x 轴方向和 y 轴方向的平均截面参数。对应关系如下:点极在u轴及 v 轴上的投限谱都和无限 长极线的二维谱相同(在把点磁极强度视为线磁荷密度的情况下),偶极在各轴上的极限谱 都和无限长偶极线的二维谱一样,有限长偶极线在u 轴上的极限谱同无限偶极线,在 v轴上 的极限谱同水平薄板,有限长极线的谱则在 u 轴上与无限长极线一样,而在 v轴上和 h₂ →∞ 的无限延深矩形体的谱相同,有限长偶极层在各轴上的极限谱都和水平薄板的谱相同,如此 等等。要注意的是,用这种方法求出的平均密度(或磁化强度的模)是实际值的R倍或T倍。

本文所介绍的方法要使用谱的一阶导数。实际问题给出的是谱的离散序列,因而只能通 过近似方法计算谱的数值导数。其中,用三次样条函数求数值导数的方法比较可靠,但计算 繁杂。如果只要求样点上的数值导数,且样点是等距的,边界条件也比较简单,在上述条件 下,可导出较简单的计算方法。现将方法介绍如下。

设S(ω)为振幅谱|Z(ω)|在区间〔ωρ,ωq]上的三次样条函数,根据带导数的埃尔米特插 值多项式,由三次样条函数的定义可列出下述等式(见附录):

$$\frac{\mathbf{m}_{i-1} + 2\mathbf{m}_{i}}{\mathbf{h}_{i-1}} + \frac{2\mathbf{m}_{i} + \mathbf{m}_{i+1}}{\mathbf{h}_{i}} = 3\left(\frac{\mathbf{Z}_{i} - \mathbf{Z}_{i-1}}{\mathbf{h}_{i-1}^{2}} + \frac{\mathbf{Z}_{i+1} - \mathbf{Z}_{i}}{\mathbf{h}_{i}^{2}}\right)$$
(22)

式中, $m_i = S'(\omega_i) \Rightarrow S(\omega)$ 在样点 ω_i 上的导数值, $Z_i = |Z(\omega_i)| \Rightarrow i$ 个样点上的振幅值, $h_i = \omega_{i+1} - \omega_i \Rightarrow i$ 个子区间的样点间距, $i = 0, 1, 2, \dots N_o$

如果样点是等距的,间距为 $\Delta \omega$,即

h_i = h_{i+1} = Δω (i = 0,1,2,……N) 代人(22)式得

$$m_{i-1} + 4m_i + m_{i+1} = \frac{3}{\Delta \omega} (Z_{i+1} - Z_{i-1})$$
 (23)

Δ[Z(ω)]

由于S(ω)在每个连接点处光滑,故(23)式对每个样点(端点除外) ω_1 , ω_2 ,…… ω_N -都成 立,即对于i=1,2,……N-1成立,令

 $\beta_{i} = \frac{3}{\Delta \omega} (Z_{i+1} - Z_{i-1})$ (24)

将(23)式逐个写出来就有方程组

 $\begin{cases} m_0 + 4m_1 + m_2 &= \beta_1 \\ m_1 + 4m_2 + m_3 &= \beta_2 \\ m_2 + 4m_3 + m_4 &= \beta_3 \\ \dots &\dots &\dots \end{cases}$ (25)

 $m_{N-2} + 4m_{N-1} + m_N = \beta_{N-1}$

这是关于N+1个未知量m₀,m₁,m₂,……m_N的N -1个线性方程组,它的解有无穷多组。为了得 到唯一的一组解,必须根据具体问题补充两个附 加条件,称为边界条件。对于本 文 所,讨论的问 题,采用下述边界条件是适宜的:

 $\begin{cases}
m_{0} = \begin{cases}
C & 3 = \frac{1}{2} \\
0 & 3 = \frac{1}{2} \\
m_{N} = 0
\end{cases}$ (26)

即端点的切线斜率是已知的(C为已知常数)。

由于方程组(25)在结构上的特殊性,求解它的计算公式极易得到。从(25)的第一个等式可得

$$m_1 = -\frac{1}{4}m_2 + \frac{\beta_1 - m_0}{4} = a_1m_2 + b_1(27)$$

其中:
$$a_1 = -\frac{1}{4}$$
 (28)

$$b_1 = \frac{\beta_1 - m_0}{4}$$
 (29)



1.

1 3

图 2 模型 1 的谱及其导数

将(27)式代人(25)的第二个等式, 路经整理得

其中: $a_2 = -\frac{1}{4+a_1}$

依此类推,可求出关于m_i, a_i, b_i的递 推公式:

$$m_{2} = -\frac{1}{4+a_{1}}m_{3} + \frac{\beta_{2}-b_{1}}{4+a_{1}} = a_{2}m_{3}+b_{2} \qquad m_{i} = a_{i}m_{i+}b_{i} \qquad (33)$$

$$a_i = -\frac{1}{4 + a_{i-1}}$$
 (34)

$$b_{i} = \frac{\beta_{i} - b_{i-1}}{4 + a_{i-1}}$$
(35)

$$b_2 = \frac{\beta_2 - b_1}{4 + a_1}$$
 (32) 其中,由边界条件可知 $a_0 = 0$, $b_0 = m_0$ 。

(33)式即为等距样点上的数值导数计算公式。

综上所述,计算步骤可分为三步:1)根据(24)式计算β_i(i=1,2,3,……N-1), 2)由a₀=0,b₀=m₀为已知(边界条件)出发,利用(34)、(35)式算出a_i、b_i(i=1,2, 3,……N-1),3)利用边界条件m_N=0为已知,由(33)式算出m_i(i=N-1,N-2,… …1),这就是所要求的振幅谱在样点上的数值导数值。

(30)

(31)

上述计算,当N很大时,用电算实现才是经济的。当N较小时,也可以按上述计算步骤 列表分项进行手工计算(表1)。

模型1的谱和数值导数计算表

	_									
i	Zi	$Z_{1+1} - Z_{1-1}$	<u>8</u> Δω × (2)	4 +a1-1	$a_1 = -\frac{1}{(4)}$	(8)- bi-i	b1=-(5) ×(8)	(5)× m _{i+1}	m ₁ = (7)+(8)	理论值
	(1)	(2)	(8)	(4)	(5)	(8)	(7)	(8)	(9)	(10)
1	45.5218		-	-		-		-	0	0
2	83.2832	- 27.2706	- 40361	0361	- 0.2500	- 40361	- 10090	1515	- 8 57 5	- 8521
8	18.2512	- 24.4335	- 36162	3.7500	- 0.2667	- 26072	- 69 53	892	- 6061	- 6128
4	8.8497	- 14.2173	- 21042	3.7333	- 0,2679	- 14089	- 3774	431	- 3343	- 3329
5	4,0339	-7.0985	- 10506	3.7321	- 0.2679	- 6732	- 1804	197	- 1607	- 1623
6	1.7512	- 3.2919	- 4872	8.7321	- 0.2679	- 3068	- 822	86	- 736	- 727
7	0.7420	- 1.4524	- 2150	3.7321	- 0.2679	- 1328	- 3 56	36	- 320	- 323
8	0.2988	-0.6146	- 910	3.7321	- 0.2679	- 554	- 148	15	- 133	- 135
9	0.1274	- 0.2406	- 356	3.7321	- 0.2679	- 208	- 56	Ŏ	- 56	- 56
10	0.0582	-	-	-	_	-	-	-	0	o
	1	1		1	1	1		1	4	1

 $\Delta \omega = 0.002027$, $a_0 = 0$, $b_1 = m_1 = 0$, $m_{10} = 0$

þ

١

模型与实例

模型1 已知垂直磁化水平圆柱体中心埋深h=500米,单位长度磁矩 M=10000×10⁻⁶ CGSM,试用它的谱及其导数反算h和M。

设计算剖面长(2N+1)·Δx, 点距Δx=100米, N=15, 坐标原点在水 平圆 柱体中心

|Z(ω_i)|=2πMω_ie-hω_i (i=0,1,2,……N) (36) 算得模型的离散振幅谱见图 2 和表 1 第一列。

(36)式中, $\omega_0 = 0$, $\omega_{i+1} = \omega_i + \Delta \omega$,(i = 0, 1, 2……N)。 由图 2 可知,曲线在点 ω_1 处有极大值,其切线斜率为零; ω_1_0 以后诸点振幅变化很小,

47

表1

曲线在该点的斜率已接近于零。因此可在区间〔ω1,ω10〕上利用谱的三次样条函数求样点 上的数值导数mi(i=2,3……9)。此时边界条件为m1=m10=0。按上节介 绍的步骤 列表计算mi的值。为方便读者查对,兹将计算过程示于表1。其中第10列给出了按下式

 $|Z(\omega_i)|' = 2\pi Me^{-h\omega_i} - 2\pi Mh\omega_i e^{-h\omega_i}$ (37)

算得的样点上的理论值(真值),以便对照。

表 2 则列出了由(8)、(9)两式所算得的各 h_i和M_i 的值及其平均数。它们 同模型 是相近似的。 **表** 2

i	1	2	4	8	5	6	7	8	9	平均值
hi	493.3*	504.2	496.5	501.0	497.0	502.4	501.7	506.8	494.3	499.7
Mi	9721	10089	9781	10091	9750	10319	10248	10012	9071	9898

● hi的值是根据下述方法求得的。由图2可知|Z(m))/=0,又由(37)可得。

 $2\pi Me^{-h_1 \omega_1} - 2\pi Mh_{1\omega_1}e^{-h_1 \omega_1} = 0$,故有 $h_1 = \frac{1}{\omega_1} = \frac{1}{0.002027} = 493.3$,对于水平圆柱体,上述极大点法也是估算埋葬的一个简易方法。

模型 2 已知垂直磁化无限延深直立薄板上顶埋 深 h = 500 米,上顶面磁荷密度M = 0.1CGSM,试用本文方法在频率域反演h和M。

设计算剖面的长度和点距同模型1。由(1)式的离散形式($\alpha = 90^\circ$)算得振幅谱的 值见图3和表3第一行。由图可知曲线在($0,\infty$)上无极大值,故选择下述边界条件是适宜的

 $m_1 = 114.000; \quad m_{10} = 0$

其中m₁是曲线在ω₁处的切线斜率,它是通过作图量 取的(见图3)。ω₁,以后诸点振 幅变 化很小,故取 m₁₀ = 0。因此可在区间 (ω₁,ω₁₀)上利用谱的三次样条函数求样点上的数

表 3

(,

4

۰.

1

i	1	2	8	4	5	6	7	8	9	10
Zi	0.22808	0.08281	0.03003	0.01090	0.00399	0.00143	0.00053	0,00019	0.00007	0.0003
mi	—	- 41.819	- 15.045	- 5.472	- 1.991	- 0.719	- 0,262	- 0.095	-0.035	—
Z'_i	-	- 41.569	- 15.019	- 5.457	- 1.995	-0.715	- 0,265	-0.095	-0.035	-
hi		505	501	502	499	503	494	498	504	
Mı		0.1031	0.1009	0.1014	0.0992	0.1021	0,0964	0.0982	0.1025	

值导数 m_i(i=2,3……9),其值见图3和表3第二行。表3第三行列出了按(2)式 算得的理论值(真值),以便同m_i相对照。按(3)、(4)两式 算得的各 h_i、M_i值列于表3末 两行。它们的平均值为:h=500.8米;M=0.1005CGSM。这与模型的值也是很接近的。

实例 图 4 虚线所示是安徽某地向阳矿区地面磁异常沿 u 轴方向的极限谱(振幅谱), 它是从通过二维富里叶变换(电算)获得的三维谱上截取的。计算时采用正方形网格: Δx = Δy = 100米, M_x = My = 49, 基频

$$\Delta \mathbf{u} = \Delta \mathbf{v} = \frac{2 \pi}{(2 \,\mathrm{M}_{\mathrm{X}} + 1) \,\Delta_{\mathrm{X}}} \approx 0.000635(1/\%)$$

据验证,本区磁异常主要由磁铁矿(夹少量假象赤铁矿)引起。主矿体(向阳铁矿)赋存于 黄马青砂页岩与闪长岩的接触带附近,成似层状或透镜状。主要参数如下:矿体倾角α=160° (倾向南西),有效磁化倾角φ=51°40',沿走向长2L≈1200米,宽2b≈700米,平均厚度 D≈55米,上顶平均埋深h≈560米。由于埋深较大、倾角较缓,因而整个矿体可近似看作截 面形状和产状沿走向稳定的有限长水平薄板。加上计算时取y轴与矿体走向平行,满足三维 谱化二维谱的条件,故可用其极限谱按所对应的二维谱(在u轴方向相当于无限长水平薄板 的谱)进行解释。此外,本区还包括有一些浅源异常,其场源为小型矿体和强磁性辉石闪长 岩,形状和产状不一,埋深在200米以下。

图 4 显示振幅谱有一定程度的振荡,这与矿体有较大的水平宽度是相吻合的。为此,作包 络线 $F(\omega)$ 如图4实线所示,其值列于表4第一行。在区间 $[\omega_1, \omega_{24}]$ 上利用谱的三次样条 函数求样点上的数值导数mi,边界条件为

 $m_1 = -245000; m_{24} = 0$

t

, >

1 1

1 1

0

其中 m_1 的值是通过作图量取的(图4)。 ω_{24} 以后已属白噪声,平均功率为常数,故 m_{24} = 0。由此求得的mi值(i=2,3,……23) 见表 4 第二行。按水平 薄 板公式 〔(19) 式 〕算 得中心埋深hi的值见表 4 第三行 (i=2,3,……23)。



图 3 模型2的谱及其导数

极限谱及其导数

_												-1C =	
i	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	
Fi mi hi	1874.1	412.1	285.3 - 166200 583	195.9 - 114350 584	136.3 - 80300 589	93.0 - 50580 544	71.9 - 21570 300	61.7 - 10980 178	55.6 - 11480 206	47.6 - 9730 204	43.1 - 8650 201	36,7 - 7180 195	
i	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	
Fe mi hi	33.8 - 6580 195	28.3 - 6210 219	26.2 - 4480 171	22.1 - 5140 232	20.3 - 2810 138	18.2 - 2050 113	17.9 - 340 19	17.3 - 830 47	17.0 - 600 35	16,5 - 570 31	16.3 - 450 28	16.0	

49

+ 1

观察这些数据,容易发现存在两组互相较 接近的hi值。第一组为h₂、h₃、h₄,均值 \hat{h} =585米,对应于本区主矿体中心埋深(如前所述,向阳铁矿平均中心埋深为588米)。第二 组包括i从8到13的诸hi值,均值 \hat{h} =203米,大致对应于本区较浅的 场源埋 深(参阅上文所 述)。至于i=14之后的诸hi值,可大致认为对应于近地干扰体的埋深,这些值一般 是不可靠 的,原因是高频段振幅谱的相对误差较大,且经包络线光滑后取值也不准确。

关于单位截面磁矩M,只讨论第一组的情形。按斜交磁化水平薄板处理,由下式

$$M_i = \frac{F(\omega_i)}{4\pi \sin \nu} e^{h_i \omega_i}$$

其中 $v = \alpha - \varphi = 160^{\circ} - 51^{\circ}40' = 108^{\circ}20'$ 。算得M₂至M₄的值为: M₂ = 51.42, M₃ = 51.11, M₄ = 52.03, 取共均值M = 51.52CGSM。再由(17)'式算得剖面内有效磁化强度Js的值为[•]:

$$Js = \frac{M}{D} = \frac{51.52}{55 \times 10^2} = 0.0094CGSM.$$

本区用其他方法算得的矿体剖面内有效磁化强度为Js=0.0120CGSM,这与上面算得的值略 有差别,原因可能是由于矿体内夹有部分磁性较弱的假象赤铁矿所致。

ŧ.

٢,

1 1

1 4

ł .

通过理论模型和实例检验,可以认为本文方法在实际工作中是可行的,但要注意:

(1)本方法应用于单个规则形状场源时效果较好。多个场源迭加时,如果埋深相差较大 ----表现在频谱中就是各个场源信息的频率成份互不相关或相关程度较弱----这时也可以取 得较理想的结果,否则结果是不理想的。

(2)异常的频谱必须尽可能真实地反映各类信息的频率特性。这主要取决于基波波长 (剖面长度、测区范围)和截断波长(点距)是否选择得当。一般而言,若剖面长度太短、 测点又很密时,深部信息在谱曲线中得不到应有的反映,这时反演方法再精确也无济于事。 反之,若剖面很长、测点又很稀时,会使浅部信息在谱曲线中表现微弱,不便于对其进行研究。如何选择得恰到好处,这方面的经验有待总结。

(8)在用谱的三次样条函数求数值导数时,边界条件的确定需十分谨慎。一般,谱曲线 右端点的切线斜率mg是容易确定的,原因是谱在∞相当大之后总是趋于零或某一常数。至于 左端点,当谱曲线在低频段有极大值时也好办,可取mg=0(例如单个水平圆柱体的谱)。 但实际问题的谱经常是没有极大值的(振荡谱指其包络线而言),这时作图量取mg的值就需

特别审慎,具体计算表明,取m₂等于 $\frac{2}{3}$ 倍 $\frac{1}{2\Delta\omega}$ ($Z_{P+1} - Z_{P-1}$)的值比较合适。

(4)磁矩M的计算需考虑 矢量M在计算剖面内的投影以及公式中各个物理量的单位。此 外,在推导各种规则形状物体磁场的频谱时,所用的M的意义是不一样的,如对点 极M为磁 极强度,对无限长极线M为线极强度。在应用时要特别注意。在实际问题中,由于M所牵涉 的问题较多,一般不容易算得其准确值。

<附录>关于正文(22)式的推导

由埃尔米特插值多项式

$$P(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{n} [1 - 2\omega'_{i}(\mathbf{x}_{i}) (\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i})]\omega_{i}^{2}(\mathbf{x})\mathbf{y}_{i} + \sum_{i=1}^{n} (\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i})\omega_{i}^{2}(\mathbf{x})\mathbf{y}_{i}' \qquad (1)$$

式中 x_i ($i = 1, 2, \dots, n$)称为插值点, y = f(x)称为被插值函数, $\omega_i(x)$ 是次数不超过n的多项式:

$$\omega_{i}(\mathbf{x}) = \frac{(\mathbf{x} - \mathbf{x}_{1}) \cdots (\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i-1}) (\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i+1}) \cdots (\mathbf{x} - \mathbf{x}_{n})}{(\mathbf{x}_{i} - \mathbf{x}_{1}) \cdots (\mathbf{x}_{i} - \mathbf{x}_{i-1}) (\mathbf{x}_{i} - \mathbf{x}_{i+1}) \cdots (\mathbf{x}_{i} - \mathbf{x}_{n})}$$

设S(x)三次插值多项式,即n=2,由(1)式有

* 在CGSM单位制中, D的单位应为 圖米。 而 (17) / 式中d ξ应 等于 1 厘米, 在这里略 写

$$S(\mathbf{x}) = [1 - 2\frac{\mathbf{x} - \mathbf{x}_i}{\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_{i+1}}](\frac{\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i+1}}{\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_{i+1}})^2 \mathbf{y}_i + [1 - 2\frac{\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i+1}}{\mathbf{x}_{i+1} - \mathbf{x}_i}](\frac{\mathbf{x} - \mathbf{x}_i}{\mathbf{x}_{i+1} - \mathbf{x}_i}]^2 \mathbf{y}_{i+1}$$

+
$$(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i) \left(\frac{\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i+1}}{\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_{i+1}} \right) \mathbf{m}_i + (\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i+1}) \left(\frac{\mathbf{x} - \mathbf{x}_i}{\mathbf{x}_{i+1} - \mathbf{x}_i} \right) \mathbf{m}_{i+1}$$
 (2)

令hi=xi+1-xi, 并重新改写成较对称的形式如下:

)

t

, 1

N 1

. 1

, k

•

7

$$S(\mathbf{x}) = \left(\frac{3}{h_{i}^{2}}(\mathbf{x}_{i+1} - \mathbf{x})^{2} - \frac{2}{h_{i}^{3}}(\mathbf{x}_{i+1} - \mathbf{x})^{3}\right)\mathbf{y}_{i} + \left(\frac{3}{h_{i}^{2}}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i})^{2} - \frac{2}{h_{i}^{3}}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i})^{3}\right)\mathbf{y}_{i+1}$$
$$+ h_{i}\left(\frac{1}{h_{i}^{2}}(\mathbf{x}_{i+1} - \mathbf{x})^{2} - \frac{1}{h_{i}^{3}}(\mathbf{x}_{i+1} - \mathbf{x})^{3}\right)\mathbf{m}_{i} - h_{i}\left(\frac{1}{h_{i}^{2}}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i})^{2} - \frac{1}{h_{i}^{3}}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i})^{3}\right)\mathbf{m}_{i+1}$$
$$+ h_{i}\left(\frac{1}{h_{i}^{2}}(\mathbf{x}_{i+1} - \mathbf{x})^{2} - \frac{1}{h_{i}^{3}}(\mathbf{x}_{i+1} - \mathbf{x})^{3}\right)\mathbf{m}_{i} - h_{i}\left(\frac{1}{h_{i}^{2}}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i})^{2} - \frac{1}{h_{i}^{3}}(\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i})^{3}\right)\mathbf{m}_{i+1}$$

式中mi=S'(xi)=y'i是插值点上的导数值,这正是我们感兴趣的。为了求出未知数mi,可利用三次样条函数S(x)的定义,即S(x)在样点(插值点)上具有连续二阶导数的条件,由(3)式对S(x)求二阶导数得:

$$S''(\mathbf{x}) = \left[\frac{6}{h_i^2} - \frac{12}{h_i^3} (\mathbf{x}_{i+1} - \mathbf{x})\right] \mathbf{y}_i + \left[\frac{6}{h_i^2} - \frac{12}{h_i^3} (\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)\right] \mathbf{y}_{i+1}$$

$$+h_{i}\left(\frac{2}{h_{i}^{2}}-\frac{6}{h_{i}^{3}}(x_{i+1}-x)\right)m_{i}-h_{i}\left(\frac{2}{h_{i}^{2}}-\frac{6}{h_{i}^{3}}(x-x_{i})\right)m_{i+1}$$
(4)

由于
$$h_i = x_{i+1} - x_i$$
, 当 $x = x_i$ 时, 由(4)式得
 $S''(x_i) = -\frac{6}{h_i^2}y_i + \frac{6}{h_i^2}y_{i+1} - \frac{4}{h_i}m_i - \frac{2}{h_i}m_{i+1}$ (5)

当x = x_{i+1}时,由(4)式得
S''(x_{i+1}) =
$$\frac{6}{h_i^2} y_i - \frac{6}{h_i^2} y_{i+1} + \frac{2}{h_i} m_i + \frac{4}{h_i} m_{i+1}$$
 (6)

现在考虑S(x)在于区间 (x_{i-1}, x_i) 右端点 x_i 的二阶导数值,记作 $S''(x_i)$,由(6)式将脚标i换成i – 1, i + 1换成i得:

$$S''(\mathbf{x}_{i}) = \frac{6}{\mathbf{h}_{i-1}^{2}} \mathbf{y}_{i-1} - \frac{6}{\mathbf{h}_{i-1}^{2}} \mathbf{y}_{i} + \frac{2}{\mathbf{h}_{i-1}} \mathbf{m}_{i-1} + \frac{4}{\mathbf{h}_{i-1}} \mathbf{m}_{i}$$
(7)

同样,用S"(x;)代表S(x)在于区间(xi, xi+1)左端点xi的二阶导数值,此即(5)式:

$$S''(\mathbf{x}_{i}^{+}) = -\frac{6}{\mathbf{h}_{i}^{2}}\mathbf{y}_{i} + \frac{6}{\mathbf{h}_{i}^{2}}\mathbf{y}_{i+1} - \frac{4}{\mathbf{h}_{i}}\mathbf{m}_{i} - \frac{2}{\mathbf{h}_{i}}\mathbf{m}_{i+1}$$
(8)

由于S(x)在联接点xi处二阶导数连续,因而有S"(xi)=S"(xi),即:

$$\frac{6}{\mathbf{h}_{i-1}^{2}}\mathbf{y}_{i-1} - \frac{6}{\mathbf{h}_{i-1}^{2}}\mathbf{y}_{i} + \frac{2}{\mathbf{h}_{i-1}}\mathbf{m}_{i-1} - \frac{4}{\mathbf{h}_{i-1}}\mathbf{m}_{i} = -\frac{6}{\mathbf{h}_{i}^{2}}\mathbf{y}_{i} + \frac{6}{\mathbf{h}_{i}^{2}}\mathbf{y}_{i+1} - \frac{4}{\mathbf{h}_{i}}\mathbf{m}_{i} - \frac{2}{\mathbf{h}_{i}}\mathbf{m}_{i+1}$$

$$\mathbf{\mathbf{A}}\mathbf{\mathbf{\mu}}\mathbf{\mathbf{\hat{n}}} \in \mathbf{\mathbf{A}}, \quad \mathbf{\mathbf{A}}\mathbf{\mathbf{y}}_{i} \in \mathbf{\mathbf{B}}, \quad \mathbf{\mathbf{A}}\mathbf{\mathbf{y}}_{i} = \mathbf{\mathbf{A}}, \quad \mathbf{\mathbf{A}}\mathbf{\mathbf{y}}_{i+1} = \mathbf{A}, \quad \mathbf{$$

$$\frac{\frac{m_{i-1}+2m_{i}}{h_{i-1}}+\frac{2m_{i}+m_{i+1}}{h_{i}}}{h_{i}}=3\left(\frac{Z_{i}-Z_{i-1}}{h_{i-1}^{2}}+\frac{Z_{i+1}-Z_{i}}{h_{i}^{2}}\right)$$
(10)
 μ 即正文第(22)式。