

İYONOSFER TEİ VERİLERİİNİN UZAY-ZAMANSAL ARADEĞERLEMESİ

SPATIO-TEMPORAL INTERPOLATION OF IONOSPHERIC TEC DATA

Aykut Yıldız, Orhan Arıkan

Elektrik ve Elektronik Mühendisliği Bölümü
Bilkent Üniversitesi
ayildiz, oarikan@ee.bilkent.edu.tr

Feza Arıkan

Elektrik ve Elektronik Mühendisliği Bölümü
Hacettepe Üniversitesi
arikan@hacettepe.edu.tr

ÖZETÇE

GPS sinyalleri iyonosferdeki elektron yoğunluğunun kesitirilmesi için önemli bir bilgi kaynağıdır. Ancak, GPS alıcılarında sinyallerin kaydedilemediği durumlar olmaktadır. Bu kesinti sırasında iyonosfer elektron içeriğinin kestirimini yapabilmesi için kesinti süreleri içinde kalan verilerin aradeğerleme ile kestirimini gereklidir. Bu çalışmada, bir GPS ağındaki ölçümlerin uzay-zamansal ilintileri kullanılarak yeni bir aradeğerleme teknigi geliştirilmiştir. Gerçek veriye dayalı sonuçlar, geliştirilen teknigin yüksek başarımı kestirimler ürettiğini göstermiştir.

ABSTRACT

GPS signals are crucial, because they are used to estimate the electron density in the ionosphere. However, sometimes GPS receivers can not receive signals. In order to estimate ionospheric electron density during this cutoff, the interpolation of the data is necessary. In this paper, a new interpolation scheme that uses spatio-temporal correlation in the GPS network is proposed. The simulation results on real data show that the proposed technique produces promising results.

1. GİRİŞ

Atmosferin yaklaşık 80km yüksekliğinden başlayan ve 1200km'ye kadar yükselen iyonosfer tabakası zaman ve uzaya değişiklik gösteren dinamik bir iyon dağılımına sahiptir [1], [2]. İyonosferin HF iletişim için uygun bir kanal olması çok önemli uygulamaların hayatı geçmesini sağlamıştır. Modern iletişim ihtiyaçlarının gereği olan yüksek kapasiteli erişim iyonosferin gerçek zamanda izlenmesini ve bu izleme sonucunda kullanılması gereken frekans bölge-lerinin alıcı/verici pozisyonlarına uygun olarak belirlenmesini gerektirmektedir [3], [4].

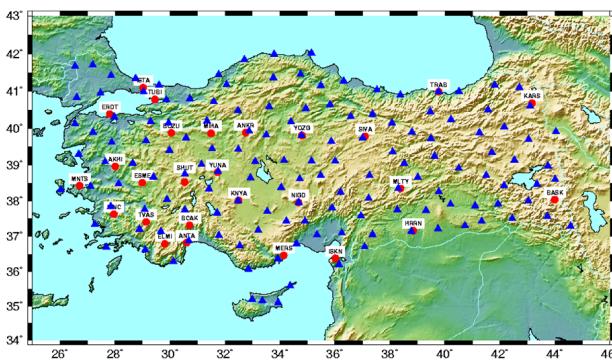
Gerçek zamanlı olarak yer belirleme ve rota takip sistemleri GPS alıcılarını kullanmaktadır. Bu alıcılara ulaşan sinyaller iyonosferden geçenken kırılmaktır ve faz kaymasına uğramaktadır. Yüksek hassasiyet gerektiren uygulamalarda iyonosfer kaynaklı bu etkilerin düzeltilmesi gerekmektedir. Bu nedenle, iletişim sistemlerinde olduğu gibi, iyonosferin gerçek zamanda gözlenmesi gerekmektedir [2], [3], [4], [5].

İyonosferin çok yüksek bir irtifa aralığında olması iyonosferdeki iyon dağılımının kısa zaman aralıklarıyla geniş bir

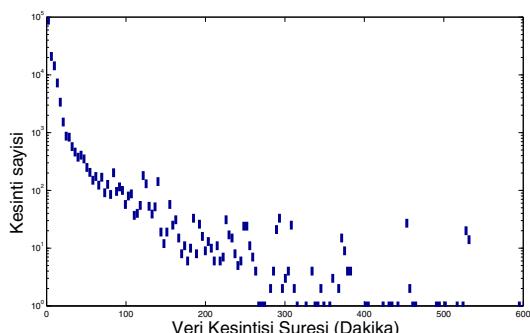
coğrafi bölgede doğrudan ölçülmesini imkansız kılmaktadır. Bu nedenle iyonosferin gözlenme ihtiyacı dolaylı ölçümlerle yapılmalıdır. Bu amaçla kullanılan en etkin yöntemlerden birisi hassas GPS alıcılarındaki ham veriler üzerinde iyonosfer kaynaklı faz kaymalarının tespitine dayanmaktadır. GPS uydu-sundan GPS alıcısına ulaşan sinyaller arasındaki faz kayması, uydu-alıcı arasındaki yol üzerindeki toplam iyon sayısıyla ilişkilidir [2], [3]. Bu fiziksel bağıntı kullanılarak ölçülen faz farklarından uydu-alıcı arasındaki Toplam Elektron İçeriği (TEİ) kestirimleri elde edilir. Bir GPS ağındaki tüm alıcılar ve her an görülebilen en az 4 GPS uyduyu sayesinde, geniş bir coğrafi bölge üzerinde yer alan iyonosferin çeşitli noktalarında TEİ kestirimleri elde edilmiştir [1], [2], [3], [4], [6].

Türkiye'nin bu amaçla kullanılabilen çok güçlü bir ölçüm altyapısı bulunmaktadır. Şekil 1'de gösterilen TUSAGA-aktif ölçüm ağı sayesinde yaklaşık $80\text{km} \times 80\text{km}$ aralıklarla yerleştirilmiş 147 istasyonda gerçek zamanlı TEİ kestirimleri elde edilmektedir [1], [3], [5]. Bu kestirimlerin birlikte değerlendirmesiyle yurdumuz üzerinde TEİ haritaları elde edilmektedir [1], [2], [3]. Bir örneği Şekil 3'de gösterilen bu TEİ haritaları iletişim ve pozisyon belirleme ihtiyaçlarına karşılık verebilecek gerçek zamanlı bilgi üretmektedir. Bu haritaların kesintisiz olarak yenilenmesi, GPS istasyonlarında yapılan ölçümlerde olabileceği boşlukların aradeğerlemesiyle doldurulmasını gerektirmektedir. Şekil 2'de TUSAGA-aktif ağında 2009 yılında oluşan boşlukların sürelerinin dağılımı verilmiştir. Bu dağılımdan gözüktüğü gibi boşlukların %90'ı 40 dakika-dan kısa olmasına rağmen, oldukça uzun süreli boşluklar da bulunmaktadır. Bu çalışmada GPS istasyonlarında elde edilen TEİ verilerinin uzay-zamansal aradeğerlemesini yaparak kesintisiz TEİ haritalarının oluşmasını sağlayan gerçek zamanda kullanılabilecek bir teknik geliştirilmiştir.

TEİ verileri zaman ve uzaya ilintili bir yapıdadır. Şekil 4'te bir istasyonda ölçülen TEİ verisinin bir gün içinde değişimine bir örnek verilmiştir. Görüldüğü gibi TEİ verilerinin zamansal ilintisi kısa süreli boşlukların kolaylıkla var olan diğer verilerden doldurulmasını sağlamaktadır. Ancak uzun süreli boşluklar bu şekilde güvenilir biçimde doldurulamamaktadır. Bu durumda TEİ ölçümlerindeki uzaysal ilintinin kullanılması gereklidir. Şekil 3'de gösterilen TEI haritasında bu ilintinin özellikle birbirlerine 200km'ye kadar yakın olan istasyonlarda önemli seviyede olduğu gözlenmektedir.



Şekil 1: TUSAGA aktif istasyonları haritası.



Şekil 2: Veri kesintisi süresi histogramı

2. TEİ Verilerindeki Boşlukların Uzay-zamansal Aradeğerlemesi

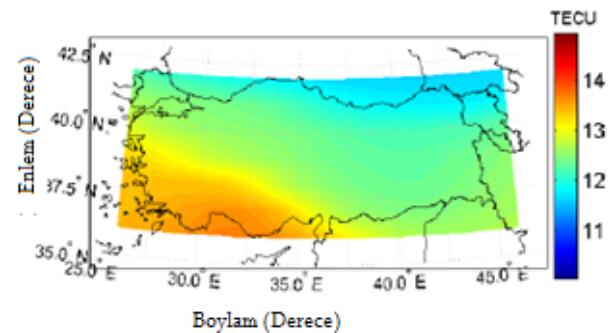
Uzay ve zamansal ilintinin birlikte kullanılmasını sağlamak amacıyla geliştirilen aradeğerleme tekniği iki aşamadan oluşmaktadır. Birinci aşamada TEİ verisindeki boşluğa karşılık gelen uzaysal ve zamansal aradeğerleme hesaplanmakta, ikinci aşamada ise aradeğerlemenin bir dışbükey birleşimi ile uzay-zaman aradeğerleme sonuçları birleştirilmektedir.

Uzay aradeğerlemesinde yakın ölçüm istasyonlarında elde edilen verileri arasındaki ilinti kullanılmaktadır. Aradeğerlemesi yapılması gereken TEİ verisinin j . istasyon ve bu istasyonun yakın komşuluğundaki istasyon indislerinin K_j kümesinde yer aldığı durumda, uzay aradeğerlemesi aşağıdaki şekilde gerçekleştirilebilir:

$$\hat{\mathbf{X}}_{j,u} = \sum_{i \in K_j} \mathbf{X}_i \alpha_i \quad (1)$$

Bu ifadede yer alan \mathbf{X}_i vektörleri komşu istasyonlardaki TEİ ölçümüne α_i değişkenleri aradeğerleme kat-sayılarına ve $\mathbf{X}_{j,u}$ ise j. istasyondaki TEİ ölçümünün uzaysal aradeğerlemesine karşılık gelmektedir.

Uzaysal aradeğerleme katsayıları aynı bölgede daha önce kesintisiz olarak kaydedilmiş TEİ verileri kullanılarak en iyi uyumu sağlayacak şekilde aşağıdaki eniyileme probleminin çözümü olarak seçilmiştir.



Şekil 3: TEİ verisinin uzaysal ilintisi

$$\alpha^* = \underset{\alpha}{\operatorname{argmin}} \sum_{m=1}^{G_s} \left\| \mathbf{X}_j^m - \sum_{i \in K_j} \mathbf{X}_i^m \alpha_i \right\|^2 \quad (2)$$

Burada G_s ayrı günün verisi kullanılmaktadır. Bu eniyileme probleminin çözümü tektir ve aşağıdaki kapalı ifadeyle bulunabilir.

$$\alpha^* = \left(\sum_{m=1}^{G_s} (\mathbf{A}^{mT} \mathbf{A}^m) \right)^{-1} \left(\sum_{m=1}^{G_s} (\mathbf{A}^{mT} \mathbf{b}^m) \right) \quad (3)$$

Bu ifadede yer alan **A** matrisinin sütunları m. gündeki komşu istasyonlardaki TEİ ölçümülerinden oluşmaktadır:

$$\begin{aligned} \mathbf{A}^m &= [\mathbf{X}_1^m \ \mathbf{X}_2^m \ \dots \ \mathbf{X}_K^m] \\ \mathbf{b}^m &= \mathbf{X_j}^m \end{aligned} \quad (4)$$

ve b^m de aradeğerlemesi yapılacak istasyonunun m.gündeki TEİ ölçümüdür.

Bu bildiride zaman aradeğerleme teknigi olarak Kobra eğrisi oturtması kullanılmıştır. Dnk.5'deki z zamansal aradeğerleme anlamındadır. Bu formülde j istasyonundaki verinin boşluk dışındaki kısmı $\mathbf{X}_{j,rc}$ ve doldurulması gereken zaman aralıkları t_1 ve t_2 girdi olarak verilir. Tekniğin çıktisi ise boşluğu doldurulmuş bir günlük komple TEİ verisi $\hat{\mathbf{X}}_{j,z}$ dir. Girdi ve çıktıları bu şekilde verilen Kobra eğrisi oturtması esasen veri boşluğununa 3.dereceden bir polinom oturtmaktadır. Bu polinomun katsayıları üç noktalarda zaman sinyalinin kendisinin, 1. türevinin ve 2. türevinin sürekli olmasını sağlar. Bu düzgünlik özellikleriyle Kobra eğrisi aradeğerlemesi üç noktalarda başarımı yüksek sonuçlar vermektedir. Ayrıca parametrik olmayan yapısıyla bu teknik gürbüz bir özellik tasır.

$$\hat{\mathbf{X}}_{i,z} \equiv K_z(\mathbf{X}_{i,I^c}; t_1, t_2) \quad (5)$$

Uzay aradeğerlemesi ve zaman aradeğerlemesi gerçekleştirildikten sonra bu iki aradeğerleme $6'$ deki gibi birleştirilmiştir. Bu senteze kullanılan D köşegen bir matristir. Bu D matrisinin çözümünü veren $Dnk.$ $7'$ in kapalı biçimde bir çözümü mevcut değildir.

Tablo 1: İstasyonların optimal doğrusal kombinasyon kat-sayıları

Mersin	Kilis	Antep
0.3531	0.3023	0.2907

$$\hat{\mathbf{X}}_{j,u,z} = \mathbf{D}\hat{\mathbf{X}}_{j,u} + (\mathbf{I} - \mathbf{D})\hat{\mathbf{X}}_{j,z} \quad (6)$$

$$\mathbf{D}^* = \underset{\mathbf{D}}{\operatorname{argmin}} \sum_{m=1}^{G_s} \left\| \mathbf{X}_{j,I}^m - \left(\mathbf{D}\hat{\mathbf{X}}_{j,u}^m(\alpha^*) + (\mathbf{I} - \mathbf{D})\hat{\mathbf{X}}_{j,z}^m \right) \right\|^2 \quad (7)$$

Bu optimizasyon problemini çözülebilir hale getirmek için Dnk. 9'de görüldüğü gibi \mathbf{D} matrisi $\check{\mathbf{D}}$ vektörüne dönüştürülürken $\hat{\mathbf{X}}$ vektörleri ise $\check{\mathbf{X}}$ köşegen matrislerine dönüştürülür.

$$\mathbf{D}\hat{\mathbf{X}}_{j,u}(\alpha^*) + (\mathbf{I} - \mathbf{D})\hat{\mathbf{X}}_{j,z} = \check{\mathbf{X}}_{j,u}(\alpha^*)\check{\mathbf{D}} + \check{\mathbf{X}}_{j,z}(\mathbf{1} - \check{\mathbf{D}}) \quad (8)$$

$$\begin{aligned} \mathbf{D} &= \operatorname{Diag}(\check{D}_1, \check{D}_2, \dots, \check{D}_N) \\ \check{\mathbf{X}}_{j,u}(\alpha^*) &= \operatorname{Diag}(\hat{X}_{j,u}^1(\alpha^*), \hat{X}_{j,u}^2(\alpha^*), \dots, \hat{X}_{j,u}^N(\alpha^*)) \\ \check{\mathbf{X}}_{j,z} &= \operatorname{Diag}(\hat{X}_{j,z}^1, \hat{X}_{j,z}^2, \dots, \hat{X}_{j,z}^N) \end{aligned} \quad (9)$$

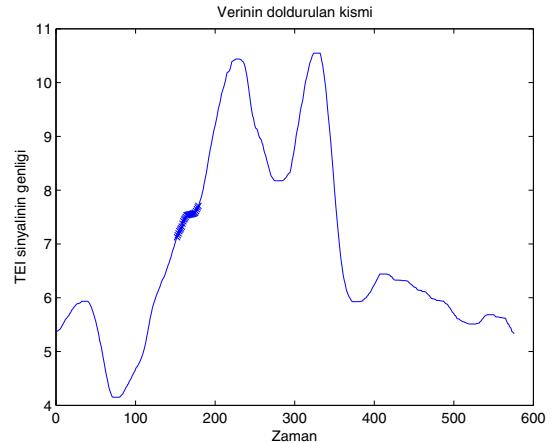
$$\begin{aligned} \mathbf{A}^m &= \check{\mathbf{X}}_{j,z}^m - \check{\mathbf{X}}_{j,u}^m(\alpha^*) \\ \mathbf{b}^m &= \check{\mathbf{X}}_{j,z}^m \cdot \mathbf{1} - \mathbf{X}_j^m \end{aligned} \quad (10)$$

Dnk. 9'daki dönüşümlerden sonra Dnk.7'in çözümü yine Dnk.3'daki gibi elde edilir. Burada kullanılan \mathbf{A}_m ve \mathbf{b}_m parametreleri Dnk.10'daki gibi seçilir. Bu şekilde elde edilen D^* vektörü optimaldir ve önceden hesaplanmış uzaysal aradeğerlemenin ve zamansal aradeğerlemenin birleştirilmesi amacıyla kullanılır.

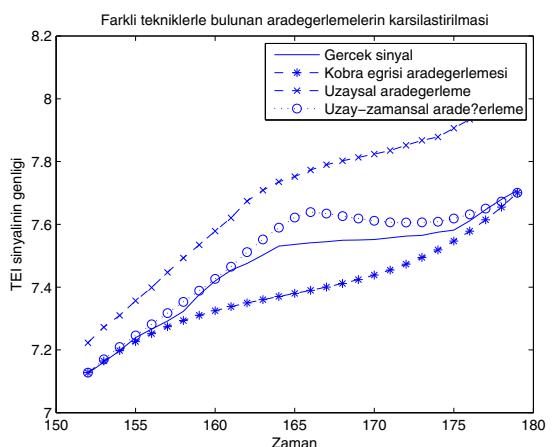
3. Deney sonuçları ve başarıml analizi

Bu bölümde uzay-zamansal aradeğerlemenin sadece uzaysal ve sadece zamansal aradeğerleme teknikleriyle karşılaştırılması yapılacaktır. Bu karşılaştırılmanın yapılabilmesi için aradeğerlemesi yapılan sinyal kısmının bilinmesi gereklidir. Bu yuzden Şekil 4'da gösterilen boşluk içermeyen bir TEİ verisi örneği alınarak bu verinin işaretli kısmı atılmıştır. Aradeğerleme algoritmamıza girdi olarak verilen bu veri 1 Ağustos 2009 tarihinde Adana'da ölçülen Tusaga-Aktif verisidir.

Uzaysal aradeğerlemenin ilk aşaması olarak optimal α kat-sayılarının bulunması gerekmektedir. Bu katsayılarla sahip çevre istasyonlar olarak Mersin, Antep ve Kilis tercih edilmiştir. Katsayıların eğitilmesi için aradeğerleme tarihine yakın $G_s = 10$ gün seçilmiştir. Bu parametre seçimleri altında Dnk. 3'daki kâpali biçim formülü kullanılarak Tablo 1'te gösterilen katsayılar elde edilmiştir.



Şekil 4: 1 Ağustos 2009 tarihinde Adana'da ölçülen TEİ verisi ve atılan kısmı



Şekil 5: Farklı tekniklerle elde edilen aradeğer sinyalleri

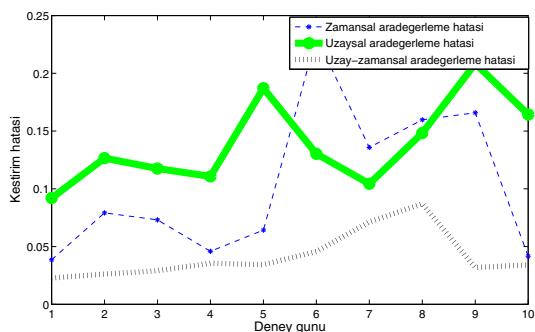
Uzaysal aradeğerlemeyle, zamansal aradeğerlemeyle ve bu ikisinin kombinasyonuyla elde edilen sinyaller Şekil 5'ta gösterilmiştir. Burada, zaman aradeğerlemesinin üç noktalarda daha iyi performans sergilediğini göstermektedir. Bu nedenle üç noktalarda uzay-zamansal aradeğerleme zaman aradeğerlemesine daha yakın bir görünüm arz etmektedir. Ortalarda ise uzaysal aradeğerleme eğrisi de sonuca etki ederek sonucu iyileştirmektedir. Söz konusu üç aradeğerleme teknijinin hata değerleri Dnk.11'daki gibi hesaplanır ve elde edilen hata değerleri Tablo 2'ta gösterilmektedir. Bu tabloda uzay-zamansal aradeğerlemenin yüksek başarına sahip olduğu gözlemlenmektedir.

$$E = \sqrt{\frac{\sum_{n=0}^{N-1} |\mathbf{X}_j^m - \hat{\mathbf{X}}_j^m|^2}{N}} \quad (11)$$

Elde edilen aynı α^* ve D^* parametreleri kullanılarak yapılan bir başarıml analizi Şekil 6'ta gösterilmektedir. Bu teknikte bir önceki deneyin yakın olmak suretiyle seçilen

Tablo 2: Üç farklı aradeğerleme tekniğinin hata performansı

Uzaysal aradeğerleme hatası	Zamansal aradeğerleme hatası	Uzay-zamansal aradeğerleme hatası
0.2291	0.0889	0.0439



Şekil 6: 10 farklı gün için hata performansı

10 gün için Adana verisi üzerinde aynı saat aralığı atılarak aradeğerleme yapılmış ve hata başarımları karşılaştırılmıştır. Burada uzaysal aradeğerlemenin her gün belirli bir başarı artışı sağladığı gözlemlenmektedir.

4. Sonuçlar

Bu makalede zamansal ve uzaysal aradeğerlemeler birleştirilerek elde edilen uzay-zamansal aradeğerleme teknigi sunulmuştur. Krig tabanlı uzay aradeğerlemesinin ve Kobra zamansal aradeğerlemesinin optimal bir kombinasyonla birleştirilmesiyle elde edilen teknigin başarımı yüksek ve gürbüz bir teknik olduğu ortaya çıkmaktadır. Ayrıca bir parametre eğitim sürecinden sonra aradeğerlemenin yapılması son derece hızlı bir şekilde uygulanabilmektedir. Buna ek olarak, teknik hem kısa veri boşluklarının hem de uzun veri boşluklarının doldurulmasında kullanılabilmektedir. Bu iyi nitelikleriyle ön plana çıkan teknigin TUSAGA-aktif verilerine uygunlanması için eğitilen parametrelerin zamana ve uzaya karşı bağımlılığı inceleneciktir.

Teşekkür

Bu çalışma, TUBITAK EEEAG 109E055 numaralı proje tarafından desteklenmiştir.

5. KAYNAKÇA

- [1] Arıkan, F., Erol, C.B. and Arıkan, O., "Regularized estimation of vertical total electron content from Global Positioning System data" Journal of Geophysical Research-Space Physics, 108(A12), 1469-1480, 2003.
- [2] Arıkan, F., Erol, C.B. and Arıkan, O., "Regularized esti-

mation of VTEC from GPS data for a desired time period" Radio Science, 39(6), RS6012, 2004.

- [3] Arıkan, F., Erol, C.B. and Arıkan, O., "Regularized estimation of TEC from GPS data for certain midlatitude stations and comparison with the IRI model" Advances in Space Research, doi:10.1016/j.asr.2007.01.082, 39, 867-874, 2007.
- [4] Nayir, H., Arıkan, F., Erol, C.B. and Arıkan, O., "Total Electron Content Estimation with Reg-Est", J. Geophys. Res., 112, A11313, 1-11, 2007.
- [5] Arıkan, F., Nayir, H., Sezen, U., and Arıkan, O., "Estimation of single station interfrequency receiver bias using GPS-TEC", Radio Sci., 43, RS4004, 1-13, 2008.
- [6] Erturk, O., Arıkan, O. and Arıkan, F., "Tomographic Reconstruction of the Ionospheric Electron Density as a Function of Space and Time", Adv. Space Res., 43, 1702-1710, 2009.
- [7] Gulyaeva, T.L., Arıkan, F. and Delay, S.H., "Scale Factor Mitigating Non-Compliance of Double Frequency Altimeter Measurements of the Ionospheric Electron Content over the Oceans with GPS-TEC Maps", Earth, Planets and Space, 61, 1103-1109, 2009.
- [8] Sayın, I., Arıkan, F. and Arıkan, O., "Regional TEC Mapping with Random Field Priors and Kriging", Radio Sci., 43, RS5012, 1-14, 2008.
- [9] Sayın, I., Arıkan, F., Arıkan, O. "Synthetic TEC Mapping with Ordinary and Universal Kriging", Proceedings of RAST-2007, Recent Advances in Space Research, Harbiye Askeri Muze, Hava Harb Okulu, İstanbul, 14 - 16 Haziran 2007.
- [10] Sayın, I., Arıkan, F., Arıkan, O. "Regional Space-Time Interpolation of GPS-TEC with Kriging", Abstracts Booklet of IRI/COST 296-2007, Institute of Atmospheric Physics, Prag, Çek Cumhuriyeti, 10 - 14 Temmuz 2007.
- [11] Sayın, I., Yılmaz, A., Arıkan, F., Gurun, M., O. Arıkan, "Comparison of Kriging, Random Field Priors and Neural Network on Synthetic TEC Data", (İngilizce) Turkish National Geodetic Commission, Türkiye Ulusal Jeodezi Komisyonu (TUJK) Scientific Meeting 2007 on Monitoring and Modeling of the Ionosphere and Troposphere, ODTU, Ankara, 14-16 Kasım 2007.
- [12] Sayın, I., Arıkan, F., Gulyaeva, T., "Regional Mapping of Total Electron Content with Kriging and Random Field Priors", (İngilizce) IV. Atmosfer Bilimleri Sempozyumu AT-MOS'2008 Bildiriler Kitabı, ITU, Maslak İstanbul, 25-28 Mart 2008, pp: 224-232.