

## 6 Analytische Untersuchungen

In diesem Kapitel werden wir die analytischen Ableitungen, die zur Bestimmung der Quadranten der Jacobi-Matrix des Gauss-Newton-Verfahrens mit Overlapfunktional benötigt werden, angeben. Mit  $M$  bezeichnen wir im folgenden die Menge der reellen Matrizen und geben die Dimensionen nur an, wenn es der Übersichtlichkeit dient.

### 6.1 Ableitungen des Overlap-Anteils

Sei der Overlap-Anteil gegeben

$$F^O = \sqrt{\frac{2\sigma_{mess}\sigma_{sim}}{\sigma_{mess}^2 + \sigma_{sim}^2}} \exp\left(-\frac{(\mu_{mess} - \mu_{sim})^2}{2(\sigma_{mess}^2 + \sigma_{sim}^2)}\right)$$

#### 6.1.1 Ableitungen nach $\mu_{sim}$ und $\sigma_{sim}$

Man leitet schnell her:

$$\frac{\partial F^O}{\partial \mu_{sim}} = F^O \cdot \frac{\mu_{mess} - \mu_{sim}}{\sigma_{mess}^2 + \sigma_{sim}^2} \quad (39)$$

$$\frac{\partial F^O}{\partial \sigma_{sim}} = F^O \cdot \left( \frac{\sigma_{mess}^4 - \sigma_{sim}^4 + \sigma_{sim}^2 (\mu_{mess} - \mu_{sim})^2}{\sigma_{sim} (\sigma_{mess}^2 + \sigma_{sim}^2)^2} \right) \quad (40)$$

#### 6.1.2 Ableitungen nach $p$

Für die Ableitung des Overlap nach den Parametern gilt:

$$\frac{\partial F_i^O}{\partial p} = \frac{\partial F_i^O}{\partial \mu_{sim,i}} \cdot \frac{\partial \mu_{sim,i}}{\partial p} + \frac{\partial F_i^O}{\partial \sigma_{sim,i}} \cdot \frac{\partial \sigma_{sim,i}}{\partial p}$$

Der erste Summand ergibt sich (Indexkennzeichnung  $sim$  aus Lesbarkeitsgründen wenn eindeutig vernachlässigt) aus

$$\frac{\partial F_i^O}{\partial \mu_{sim,i}} = \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1^O}{\partial \mu_1} & \cdots & \frac{\partial F_1^O}{\partial \mu_N} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial F_N^O}{\partial \mu_1} & \cdots & \frac{\partial F_N^O}{\partial \mu_N} \end{pmatrix} \in M_{N \times N}$$

und

$$\frac{\partial \mu_{sim,i}}{\partial p} = \begin{pmatrix} \frac{\partial \mu_1}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial \mu_1}{\partial p_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial \mu_N}{\partial p_{noPar}} & \cdots & \frac{\partial \mu_N}{\partial p_n} \end{pmatrix} = \text{Jacobi-Matrix des Standardverfahrens } \frac{\partial F^R}{\partial p} \in M_{N \times n}$$

zu

$$\begin{aligned} \frac{\partial F_i^O}{\partial \mu_{sim,i}} \cdot \frac{\partial \mu_{sim,i}}{\partial p} &= \begin{pmatrix} \sum_{k=1}^N \frac{\partial F_1^O}{\partial \mu_k} \frac{\partial \mu_k}{\partial p_1} & \cdots & \sum_{k=1}^N \frac{\partial F_1^O}{\partial \mu_k} \frac{\partial \mu_k}{\partial p_n} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ \sum_{k=1}^N \frac{\partial F_N^O}{\partial \mu_k} \frac{\partial \mu_k}{\partial p_1} & \cdots & \sum_{k=1}^N \frac{\partial F_N^O}{\partial \mu_k} \frac{\partial \mu_k}{\partial p_n} \end{pmatrix} \in M_{N \times n} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1^O}{\partial \mu_1} \frac{\partial \mu_1}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial F_1^O}{\partial \mu_1} \frac{\partial \mu_1}{\partial p_n} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ \frac{\partial F_N^O}{\partial \mu_N} \frac{\partial \mu_N}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial F_N^O}{\partial \mu_N} \frac{\partial \mu_N}{\partial p_n} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

da alle anderen Summanden identisch 0. Für den zweiten Summanden betrachtet man

$$\begin{aligned} \frac{\partial F_i^O}{\partial \sigma_{sim,i}} &= \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_1} & \cdots & \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_N} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_1} & \cdots & \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_N} \end{pmatrix} \in M_{N \times N} \\ \frac{\partial \sigma_{sim,i}}{\partial p} &= \begin{pmatrix} \frac{\partial \sigma_1}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial \sigma_1}{\partial p_n} \\ \frac{\partial \sigma_N}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial \sigma_N}{\partial p_n} \end{pmatrix} \quad (\text{Indexkennzeichnung sim vernachlässigt}) \end{aligned}$$

und damit gilt

$$\begin{aligned} \frac{\partial F_i^O}{\partial \sigma_{sim,i}} \cdot \frac{\partial \sigma_{sim,i}}{\partial p} &= \begin{pmatrix} \sum_{k=1}^N \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_k} \frac{\partial \sigma_k}{\partial p_1} & \cdots & \sum_{k=1}^N \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_k} \frac{\partial \sigma_k}{\partial p_n} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ \sum_{k=1}^N \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_k} \frac{\partial \sigma_k}{\partial p_1} & \cdots & \sum_{k=1}^N \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_k} \frac{\partial \sigma_k}{\partial p_n} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_1} \frac{\partial \sigma_1}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_1} \frac{\partial \sigma_1}{\partial p_n} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_N} \frac{\partial \sigma_N}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_N} \frac{\partial \sigma_N}{\partial p_n} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

da alle anderen Summanden identisch 0.

Insgesamt ergibt sich

$$\frac{\partial F_i^O}{\partial p} = \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1^O}{\partial \mu_1} \frac{\partial \mu_1}{\partial p_1} + \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_1} \frac{\partial \sigma_1}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial F_1^O}{\partial \mu_1} \frac{\partial \mu_1}{\partial p_{noPar}} + \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_1} \frac{\partial \sigma_1}{\partial p_{noPar}} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ \frac{\partial F_N^O}{\partial \mu_N} \frac{\partial \mu_N}{\partial p_1} + \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_N} \frac{\partial \sigma_N}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial F_N^O}{\partial \mu_N} \frac{\partial \mu_N}{\partial p_{noPar}} + \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_N} \frac{\partial \sigma_N}{\partial p_{noPar}} \end{pmatrix}$$

### 6.1.3 Ableitungen nach $\sigma_p$

Für den Ausdruck

$$\frac{\partial F_i^O}{\partial \sigma_p} = \frac{\partial F_i^O}{\partial \sigma_{sim,i}} \cdot \frac{\partial \sigma_{sim,i}}{\partial \sigma_p}$$

betrachten wir genauer:

$$\frac{\partial F_i^O}{\partial \sigma_{sim,i}} = \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_{sim,1}} & \cdots & \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_{sim,N}} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_{sim,1}} & \cdots & \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_{sim,N}} \end{pmatrix} \in M_{N \times N} ,$$

$\sigma_{sim,i}$  bedeutet hier die Varianz des Modells in jedem Punkt  $i$

$$\frac{\partial \sigma_{sim,i}}{\partial \sigma_p} = \begin{pmatrix} \frac{\partial \sigma_{sim,1}}{\partial \sigma_{p1}} & \cdots & \frac{\partial \sigma_{sim,1}}{\partial \sigma_{pn}} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial \sigma_{sim,N}}{\partial \sigma_{p1}} & \cdots & \frac{\partial \sigma_{sim,N}}{\partial \sigma_{pn}} \end{pmatrix} \in M_{N \times n} ,$$

$\sigma_p$  bedeutet hier Varianz der Parameter

$$\begin{aligned} \frac{\partial F_i^O}{\partial \sigma_{sim,i}} \cdot \frac{\partial \sigma_{sim,i}}{\partial \sigma_p} &= \begin{pmatrix} \sum_{k=1}^N \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_k} \frac{\partial \sigma_k}{\partial \sigma_{p1}} & \cdots & \sum_{k=1}^N \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_k} \frac{\partial \sigma_k}{\partial \sigma_{pn}} \\ \vdots & & \vdots \\ \sum_{k=1}^N \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_k} \frac{\partial \sigma_k}{\partial \sigma_{p1}} & \cdots & \sum_{k=1}^N \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_k} \frac{\partial \sigma_k}{\partial \sigma_{pn}} \end{pmatrix} \in M_{N \times n} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_1} \frac{\partial \sigma_1}{\partial \sigma_{p1}} & \cdots & \frac{\partial F_1^O}{\partial \sigma_1} \frac{\partial \sigma_1}{\partial \sigma_{pn}} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_N} \frac{\partial \sigma_N}{\partial \sigma_{p1}} & \cdots & \frac{\partial F_N^O}{\partial \sigma_N} \frac{\partial \sigma_N}{\partial \sigma_{pn}} \end{pmatrix} \text{ (Indexkennzeichnung sim in der Matrix vernachlässigt)} \end{aligned}$$

da alle anderen Summanden identisch 0.

## 6.2 Analytische Ableitung der $\sigma_{sim}$

Die Modellvarianz  $\Sigma_y$  ergibt sich durch lineare Propagation der Parametervarianzen. Sei  $J(p)$  die Jacobi-Matrix des Standardverfahrens, ausgewertet im Parameter  $p$ . Es seien Parametervarianzen  $\sigma_p$  eingeführt, die Varianz-Covarianzmatrix habe sich ergeben zu  $\Sigma_p(\sigma_p)$ . Nach (20) betrachten wir also

$$\Sigma_y = J(p) \cdot \Sigma_p(\sigma_p) \cdot J(p)^T \in M_{N \times N}$$

Es gilt

$$\sigma_{sim,i}^2 = \sum_{k=1}^n J_{ik}^2 \sigma_{pk}^2, \quad , \quad \sigma_{sim,i}^2 \text{ Diagonalelemente von } \Sigma_y \quad (41)$$

und daraus leitet man ab

$$\frac{\partial \sigma_{sim,i}}{\partial \sigma_{p_j}} = \frac{1}{\sigma_{sim,i}} (J_{i,j}^2 \sigma_{p_j})$$

da die Ableitung  $\frac{\partial \sigma_{pk}}{\partial \sigma_{pj}}$  nur für  $j = k$  einen Beitrag ungleich Null liefert.

Weiter gilt

$$\frac{\partial \sigma_{sim}}{\partial p} = \begin{pmatrix} \frac{\partial \sigma_{sim,1}}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial \sigma_{sim,1}}{\partial p_n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial \sigma_{sim,N}}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial \sigma_{sim,N}}{\partial p_n} \end{pmatrix} \in M_{N \times n}$$

und

$$\frac{\partial \sigma_{sim,i}}{\partial p_j} = \frac{1}{\sigma_{sim,i}} \left( \sum_{k=1}^n J_{ik} \cdot \sigma_{p_j}^2 \cdot \frac{\partial J_{ik}}{\partial p_j} \right) \quad (42)$$

mit  $\frac{\partial J_{ik}}{\partial p_j}$  als zweiter Ableitung (Hesse-Matrix)!

### 6.3 Übertragung der Normalverteilung von den Parametern auf die Zustände

Die Diagonalelemente der Modellvarianzmatrix  $\Sigma_y$  werden folgendermaßen gebildet:

$$\begin{aligned} \Sigma_y &= J(p) \cdot \Sigma_p(\sigma_p) \cdot J(p)^T \\ J(p) &= \begin{pmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial y_1}{\partial p_n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial y_N}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial y_N}{\partial p_n} \end{pmatrix} \\ &\text{Ableitung der Zustände nach den Parametern} \quad (43) \\ \Sigma_p(\sigma_p) &= \begin{pmatrix} \sigma_1^2 & \cdots & 0 \\ \vdots & & \vdots \\ 0 & \cdots & \sigma_n^2 \end{pmatrix} \\ \Sigma_p(\sigma_p) \cdot J(p)^T &= \begin{pmatrix} \sigma_1^2 & \cdots & 0 \\ \vdots & & \vdots \\ 0 & \cdots & \sigma_n^2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial y_N}{\partial p_1} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial y_1}{\partial p_n} & \cdots & \frac{\partial y_N}{\partial p_n} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \sigma_1^2 \cdot \frac{\partial y_1}{\partial p_1} & \cdots & \sigma_1^2 \cdot \frac{\partial y_N}{\partial p_1} \\ \vdots & & \vdots \\ \sigma_n^2 \cdot \frac{\partial y_1}{\partial p_n} & \cdots & \sigma_n^2 \cdot \frac{\partial y_N}{\partial p_n} \end{pmatrix} \quad (44) \\ J(p) \cdot \Sigma_p(\sigma_p) \cdot J(p)^T &= \\ &\begin{pmatrix} \sigma_1^2 \cdot \frac{\partial y_1}{\partial p_1}^2 + \cdots \sigma_n^2 \cdot \frac{\partial y_1}{\partial p_n}^2 & \cdots & * \\ \vdots & & \vdots \\ * & \cdots & \sigma_1^2 \cdot \frac{\partial y_n}{\partial p_1}^2 + \cdots \sigma_n^2 \cdot \frac{\partial y_n}{\partial p_n}^2 \end{pmatrix} \\ \text{Diagonalelemente also } \sigma_{sim,i}^2 &= \sum_{k=1}^n a_{ik}^2 \sigma_{pk}^2, \quad a_{ik} = \frac{\partial y_i}{\partial p_k}, \quad i = 1, \dots, N \quad (45) \end{aligned}$$

## 6.4 Hesse-Matrix

Zur Berechnung der zweiten Ableitung der ursprünglichen Funktion nach den ursprünglichen Parametern (Hesse-Matrix) muss der entsprechende Differenzenquotient auf Grundlage einer vorliegenden Jacobi-Matrix der Zustände gebildet werden.

$$J = \begin{pmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial y_1}{\partial p_n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial y_N}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial y_N}{\partial p_n} \end{pmatrix}$$

für einen gegebenen Parametersatz. Berechne für alle  $i=1,..n$

$$J_{(p_i)} = \begin{pmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial y_1}{\partial p_n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial y_N}{\partial p_1} & \cdots & \frac{\partial y_N}{\partial p_n} \end{pmatrix}$$

für denselben Parametersatz, aber gestörtem  $p_i : \hat{p}_i = p_i + \Delta_H \cdot p_i$ .

Zur Belegung von  $\Delta_H$  siehe (5.1.3) und beachte, dass  $\Delta_H$  von  $\Delta$  abweichen muss.

$$\frac{\partial J}{\partial p_i} = \frac{J - J_{(p_i)}}{\Delta_H \cdot p_i}$$

Dies bedeutet einen Aufwand von  $n$  Funktionsauswertungen zur Bestimmung eines  $J$ , und damit einen Aufwand von  $n \cdot n$  Funktionsauswertungen zur Bestimmung der vollständigen Hesse-Matrix.

Um diesen Aufwand zu umgehen, der in Modellen mit vielen Zustandsgrößen und Parametern zu einem Zeitproblem führt, wurde bereits zu Beginn des Projekts ein Broyden-Verfahren implementiert, welches die Hesse-Matrix approximiert. Da die Modelle, die in diesem Projekt endgültig bearbeitet wurden, von niedriger Dimension sind, konnte auf die Nutzung des Broyden-Verfahren verzichtet werden; dieses wird daher in dieser Arbeit nicht weiter beschrieben. Eine Abschätzung der Ungenauigkeiten, die durch das Broyden-Verfahren eingeführt werden, steht ebenso noch aus.