

Валидация алгоритма оценки по спутниковым данным показателя диффузного ослабления солнечного излучения в водах Белого моря

Вазюля С.В., Копелевич О.В., Григорьев А.В., Храпко А.Н.

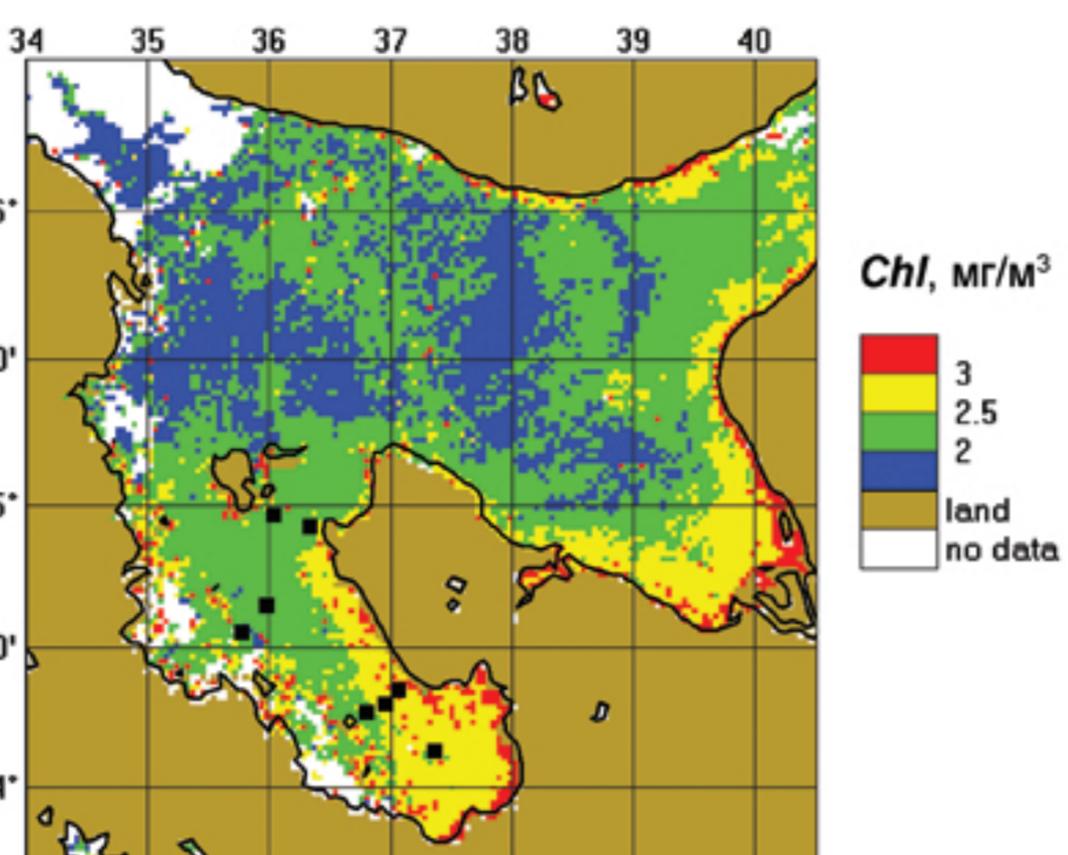
Институт океанологии им. П.П.Ширшова РАН, Москва

Введение

Показатель диффузного ослабления подводной облученности K_d определяет проникновение солнечного излучения в водную толщу, его значение можно оценить по спутниковым данным и использовать для оценки величины фотосинтетически активной радиации (ФАР) в приповерхностном слое (Вазюля, Копелевич, 2012). В настоящее время величина $K_d(490)$ для 490 нм входит в число стандартных продуктов обработки данных спутниковых сканеров цвета, однако стандартный алгоритм не всегда позволяет получить корректные оценки для внутренних морей, таких как Белое море.

В Лаборатории оптики океана ИО РАН разработан алгоритм оценки по спутниковым данным показателей поглощения окрашенного органического вещества и диффузного ослабления солнечного излучения в водах Белого и Карского морей (Вазюля и др., 2014). Для создания алгоритма в основном использовались данные для Карского моря. Для Белого моря были использованы данные только для одной станции вблизи Терского берега. Косвенная проверка алгоритма для вод Белого моря проводилась по данным натурных измерений концентрации взвеси.

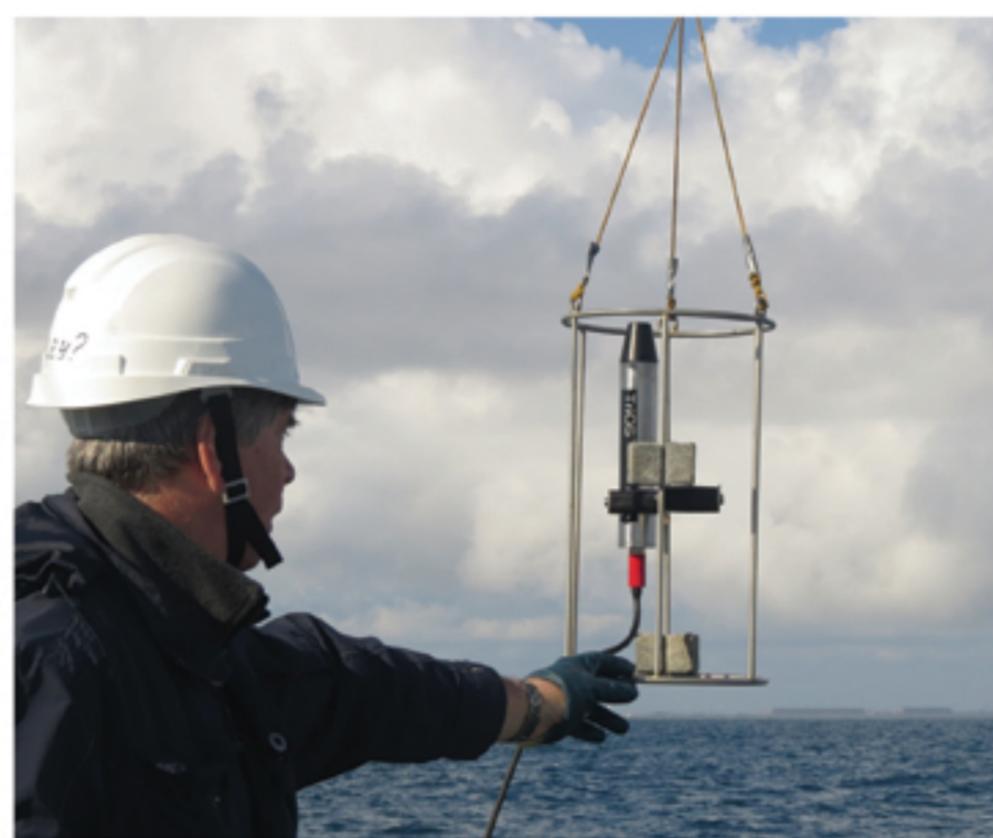
В докладе представлены результаты валидации алгоритма расчета спектрального показателя K_d по спутниковым данным на основе данных натурных измерений в Белом море на НИС «Эколог» в июне 2015 г.



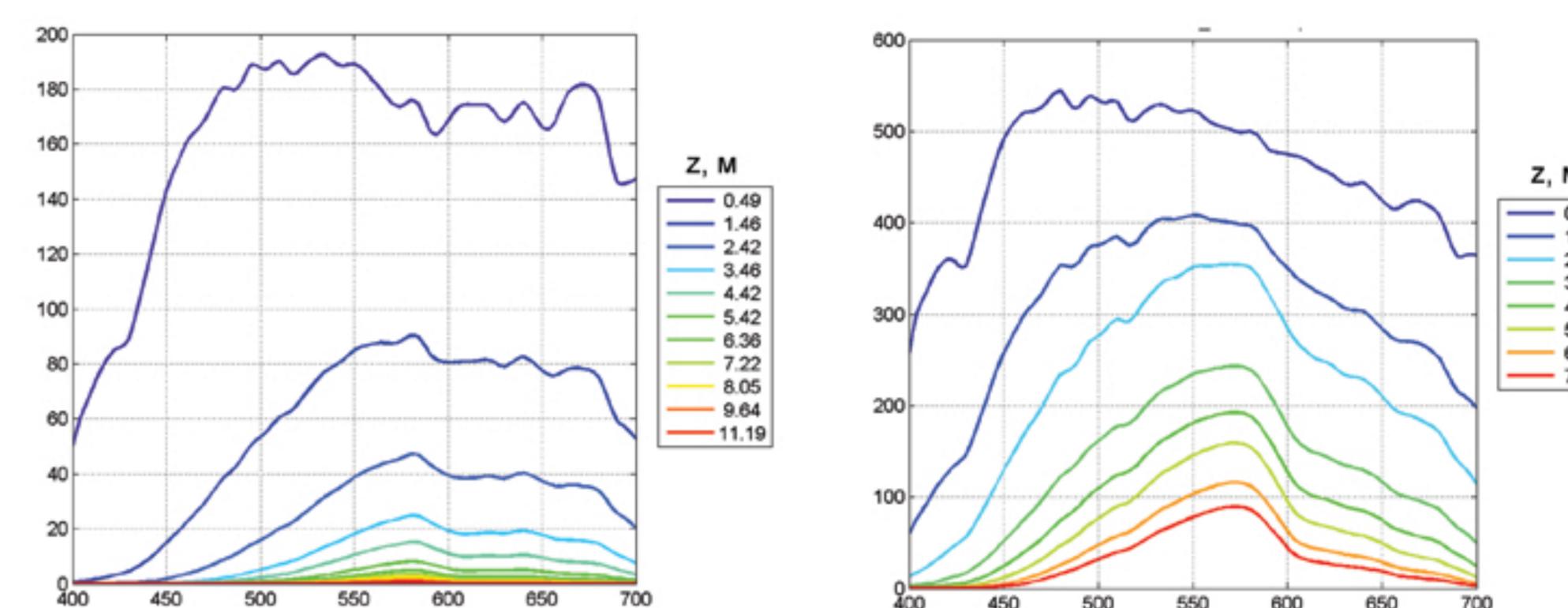
Распределение концентрации хлорофилла Chl в Белом море по данным MODIS Aqua (региональный алгоритм), осредненное за 24–26 июня 2015 г. Квадратиками показано положение подспутниковых станций.

Натурные измерения

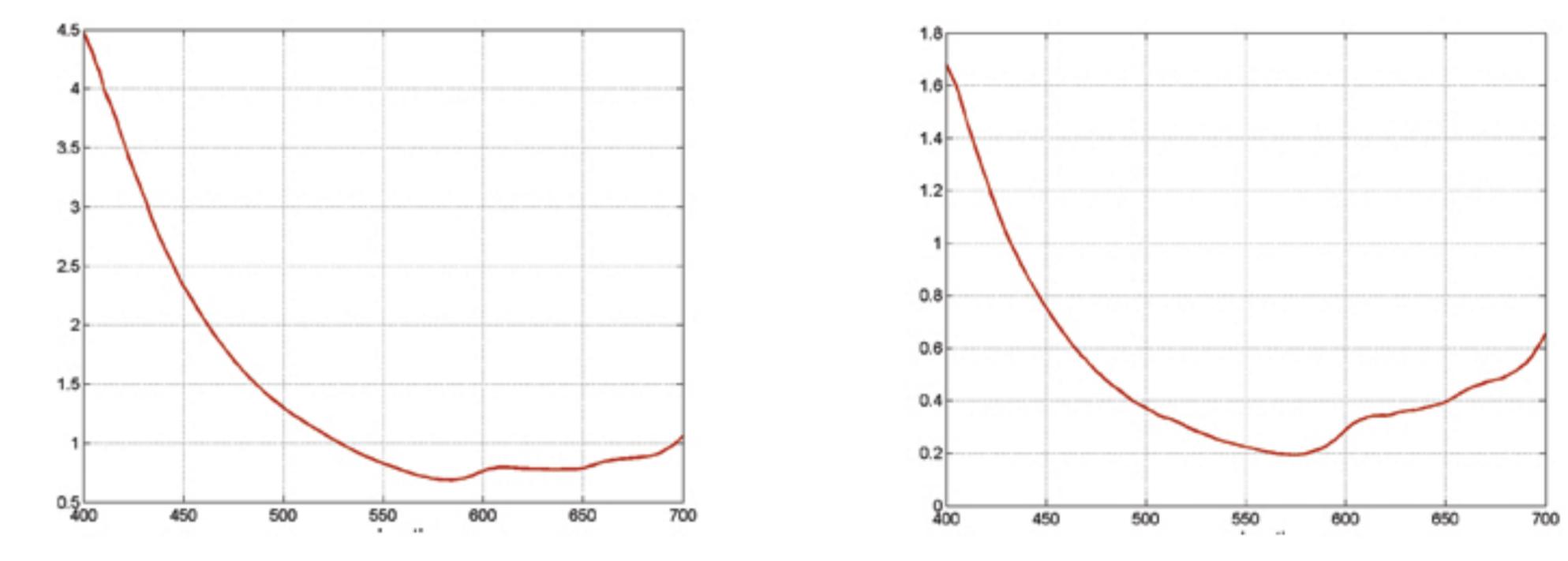
Значения K_d в приповерхностном слое определялись по данным натурных измерений спектров подводной облученности $E_d(z, \lambda)$ гиперспектральным радиометром RAMSES (Вазюля, Шеберстов, 2017). Радиометр RAMSES (модель ACC-VIS производства компании TriOS Optical Sensors, Германия) предназначен для мгновенного измерения спектральных величин облученности в диапазоне длин волн 320–950 нм с разрешением 3 нм до глубины 100 м. Динамический диапазон: канала облученности 3 – 0.003 Вт $\text{m}^{-2} \text{nm}^{-1}$.



Спектры подводной облученности $E_d(z, \lambda)$, $\text{mW m}^{-2} \text{nm}^{-1}$



Спектры $K_d(\lambda)$, m^{-1} в приповерхностном слое



Ст. 24_4 (24.06.2015)

Ст. 25_1 (25.06.2015)

Алгоритм расчета показателя диффузного ослабления

В качестве исходных данных для расчета K_d использовались величины коэффициента яркости моря $\rho(\lambda_i)$, измеренные спутниковым сканером цвета MODIS-Aqua. Алгоритм ИО РАН (Вазюля и др., 2014) включает две итерации. В первой итерации параметры полупаналитической модели (a_g и b_{bp}) рассчитываются при фиксированной величине S_1 наклона спектральной зависимости поглощения желтым веществом.

Формулы полуаналитической модели

Формула Morel, Gentili (1993): $\rho(\lambda_i) = 0.0922 \pi \cdot b_{bp}(\lambda_i) / a(\lambda_i)$

$$\lambda_i = 488, 531, 547, 555, 645, 667, 678 \text{ нм}$$

Показатель рассеяния назад: $b_b(\lambda) = b_{bv}(\lambda) + b_{bg}(\lambda)$

$$b_{bg}(\lambda) = b_{bp}(\lambda/555)^{1.5}$$

Показатель поглощения: $a(\lambda) = a_v(\lambda) + a_g(\lambda) + a_{ph}(\lambda)$

Поглощение желтым веществом: $a_g(\lambda) = a_g \exp[-S(\lambda - \lambda_0)]$

$$S = S_1, \lambda \leq 500 \text{ нм}; S = S_2 = 0.011, \lambda > 500 \text{ нм}$$

Поглощение пигментами фитопланктона:

$a_{ph}(\lambda)$ - Brcaud et al. (1995), Chl – региональный регрессионный алгоритм (<http://optics.ocean.ru>)

Показатель диффузного ослабления (Gordon, 1989):

$$K_d = 1.04 D_0 (a + b_b)$$

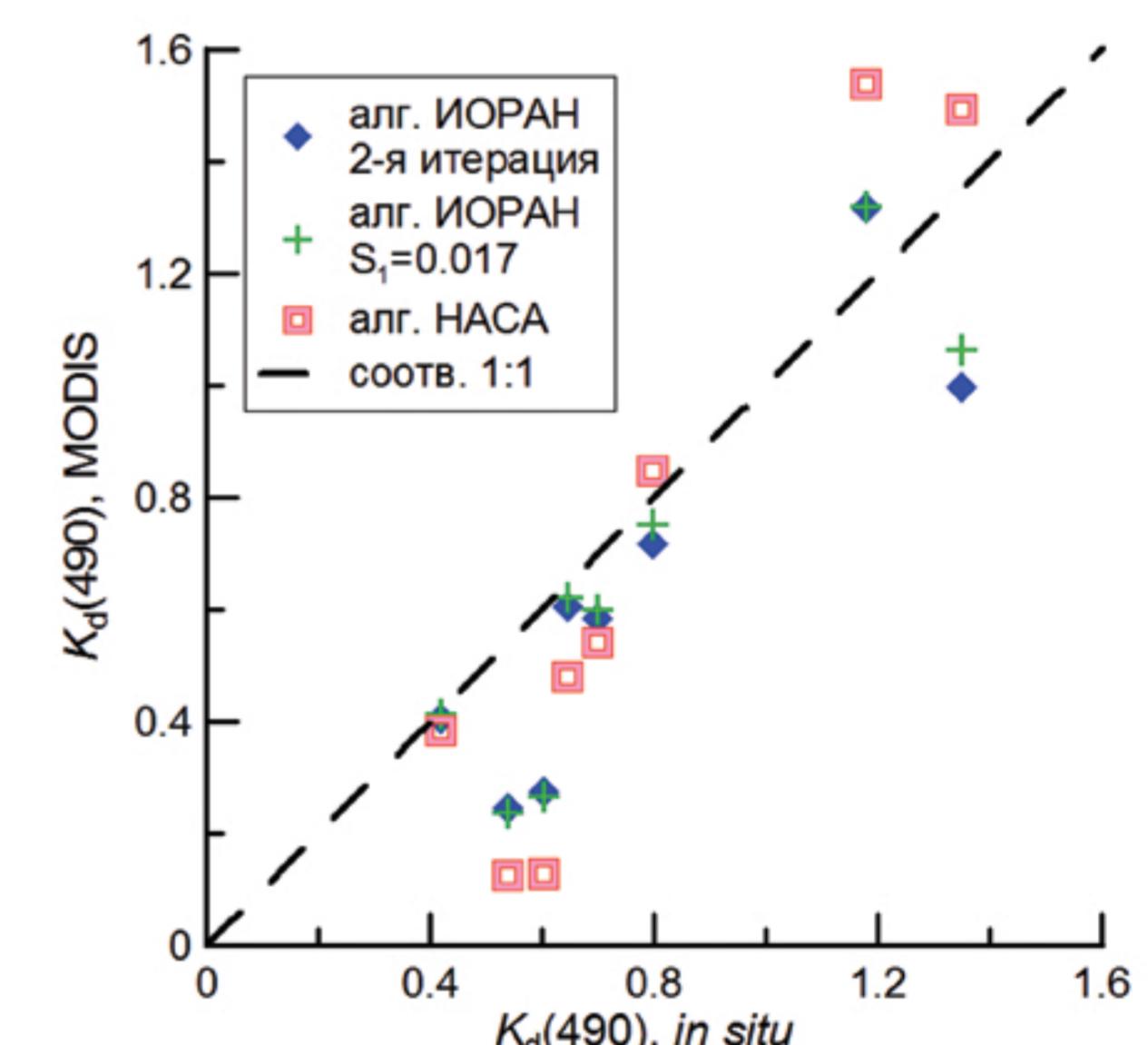
Во второй итерации алгоритма (Вазюля и др., 2014) величина наклона S_1 уточняется, используя статистику для базы данных измерений K_d (Khrapko et al, 2007).

| станции | $K_d(443)$, 1/m | | Относительные ошибки | | |
|---------|------------------|---------------------------------|--------------------------------|---------------------------------|--------------------------------|
| | in situ | MODIS Aqua | | | |
| | | алгоритм ИОРАН, 2-я итерация | алгоритм ИОРАН, $S_1=0.017$ | алгоритм ИОРАН, 2-я итерация | алгоритм ИОРАН, $S_1=0.017$ |
| 24_1 | 1.24 | 0.91 | 1.23 | -26% | 0% |
| 24_2 | 1.38 | 1.13 | 1.56 | -18% | 13% |
| 24_3 | 2.09 | 2.98 | 2.79 | 43% | 33% |
| 24_4 | 2.25 | 1.55 | 2.21 | -31% | -2% |
| 25_1 | 0.84 | 0.63 | 0.83 | -25% | -2% |
| 25_2 | 1.17 | 0.94 | 1.26 | -20% | 8% |
| 26_2 | 1.06 | 0.42 | 0.51 | -60% | -52% |
| 26_3 | 0.99 | 0.37 | 0.44 | -62% | -55% |

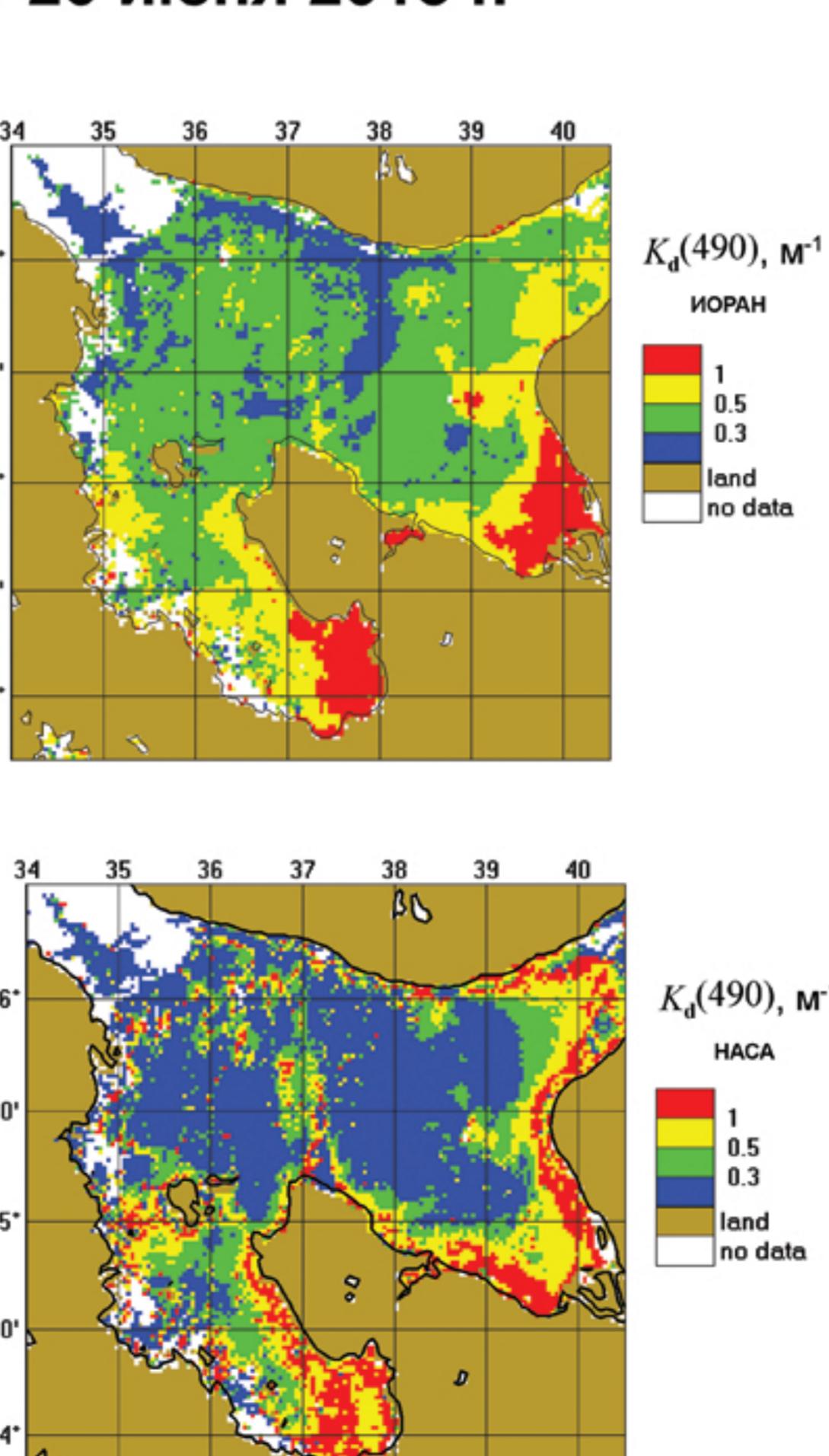
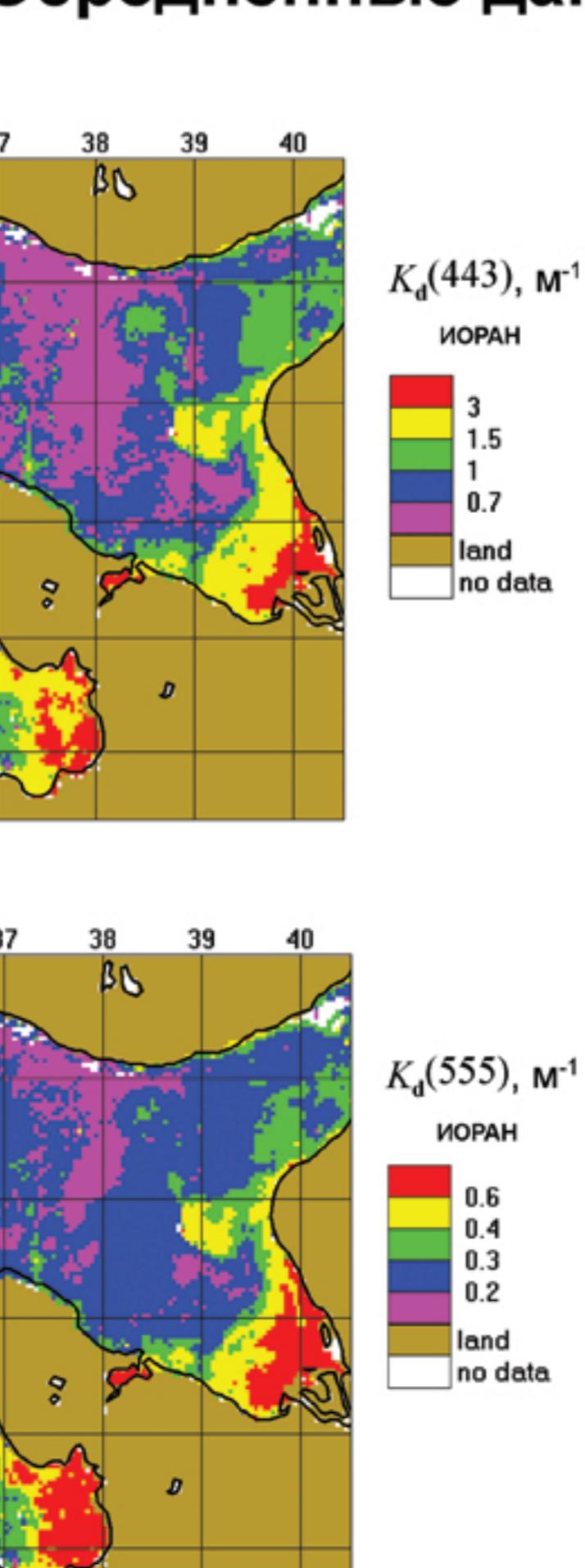
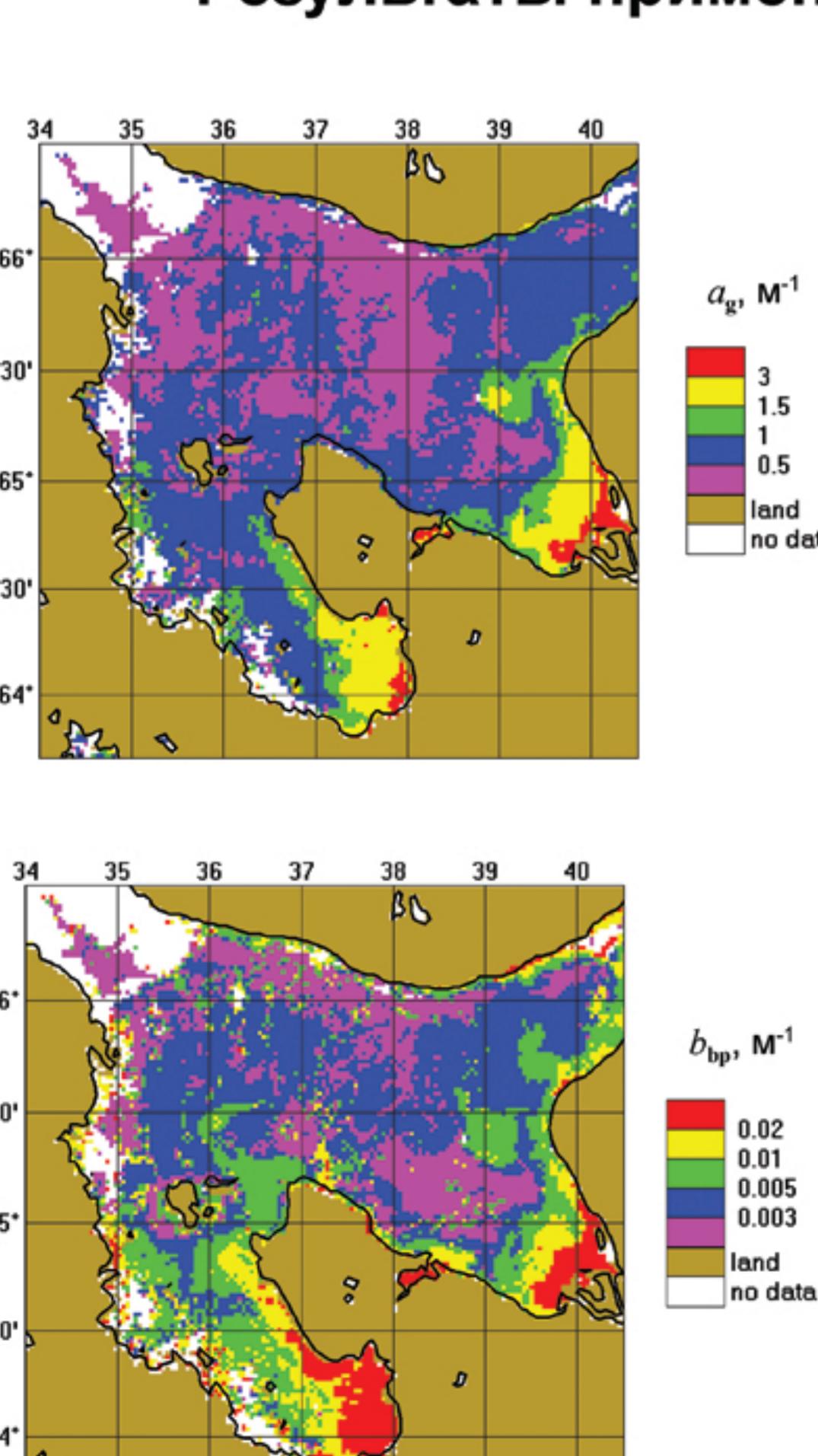
| станции | $K_d(490)$, 1/m | | | Относительные ошибки | | |
|---------|------------------|---------------------------------|--------------------------------|------------------------------|---------------------------------|--------------------------------|
| | in situ | MODIS Aqua | | | | |
| | | алгоритм ИОРАН, 2-я итерация | алгоритм ИОРАН, $S_1=0.017$ | стандартный алгоритм HACA | алгоритм ИОРАН, 2-я итерация | алгоритм ИОРАН, $S_1=0.017$ |
| 24_1 | 0.70 | 0.58 | 0.60 | 0.54 | -16% | -14% |
| 24_2 | 0.80 | 0.72 | 0.75 | 0.85 | -10% | -6% |
| 24_3 | 1.18 | 1.32 | 1.32 | 1.54 | 12% | 12% |
| 24_4 | 1.35 | 1.00 | 1.06 | 1.49 | -26% | -21% |
| 25_1 | 0.42 | 0.41 | 0.41 | 0.38 | -3% | -1% |
| 25_2 | 0.65 | 0.61 | 0.62 | 0.48 | -6% | -4% |
| 26_2 | 0.60 | 0.27 | 0.27 | 0.13 | -54% | -56% |
| 26_3 | 0.54 | 0.24 | 0.24 | 0.12 | -55% | -56% |

Результаты валидации

| станции | $K_d(555)$, 1/m | | | Относительные ошибки | | |
|---------|------------------|---------------------------------|--------------------------------|---------------------------------|--------------------------------|---------------------------------|
| | in situ | MODIS Aqua | | | | |
| | | алгоритм ИОРАН, 2-я итерация | алгоритм ИОРАН, $S_1=0.017$ | алгоритм ИОРАН, 2-я итерация | алгоритм ИОРАН, $S_1=0.017$ | алгоритм ИОРАН, 2-я итерация |
| 24_1 | 0.43 | 0.35 | 0.35 | 0.35 | -18% | -19% |
| 24_2 | 0.47 | 0.42 | 0.42 | 0.42 | -9% | -10% |
| 24_3 | 0.66 | 0.69 | 0.70 | 0.70 | 3% | 5% |
| 24_4 | 0.76 | 0.57 | 0.58 | 0.58 | -25% | -24% |
| 25_1 | 0.22 | 0.26 | 0.26 | 0.26 | 22% | 19% |
| 25_2 | 0.37 | 0.37 | 0.36 | 0.36 | -1% | -3% |
| 26_2 | 0.36 | 0.20 | 0.19 | 0.19 | -45% | -47% |
| 26_3 | 0.32 | 0.18 | 0.18 | 0.18 | -41% | -44% |



Результаты применения алгоритма. Осредненные данные 24–26 июня 2015 г.



Заключение

Валидация алгоритма по данным натурных измерений показала, что для $K_d(490)$ обе итерации алгоритма (Вазюля и др., 2014) дают близкие результаты: средний модуль ошибки составляет 21% и 23%, для первой и второй итерации соответственно. Для стандартного алгоритма NASA средний модуль ошибки $K_d(490)$ равен 32%. Для $K_d(443)$, где влияние погло