

# 井下地震儀微震觀測(III)

## Micro-earthquakes Observation from Borehole Seismometers (III)

馬國鳳<sup>1</sup> 林彥宇<sup>1</sup> 王郁如<sup>1</sup> 鄭惠文<sup>1</sup> 林欣儀<sup>1</sup>郭鎧紋<sup>2</sup> 陳達毅<sup>2</sup> 蔡宜宏<sup>2</sup> 「國立中央大學地球物理研究所

2中央氣象局地震測報中心



## 摘要

台灣為一地震活躍的地區。為了有效監測地震的發生,中央氣象局設置了新一代之地震觀測系統。此一系統為一低雜訊的井下監測系統,可以有效的避免地震訊號受地表環境的干擾,提升地震定位的精確度、增進地震測報的效能。為了促使此觀測系統之有效運作,本研究將針對井下監測站與地表站之走時差做分析,並探討井下地震儀之方位角校準。

在方位角修正上,可採用的方式包括:一、透過計算P波質點運動方向的特徵值及特徵向量值,推估地震儀方位角對於地理座標正北方的修正量。再藉由地震事件到測站之後方位角的估計,我們可以推估出各地震儀的方位角修正量。透過此法,井下地震儀的修正將不需要任何地表參考站,而可以獨力完成方位角之校正;二、則透過地表參考站,以交叉相關比對(Cross-correlation)地表站與井下站之地震訊號完成井下地震儀之方位角校正。本研究針對2012年2月的20個測站做分析後,顯示大部份的儀器都不需要做方位角修正。但HWA和SLG,則分別在井下加速度站(HLX.02)需有213°及165°的旋轉角度修正量。TTN站因地表站的訊號受到淺層場址影響,利用交叉相關比對法所估計的修正角度誤差較大。而採用後方位角-特徵值校準法同時修正2月及6月的地震事件後,明顯顯示該測站的方位角不需校準。WLCH站同樣因地表站訊號較為複雜,利用兩種方法分析2月份之地震事件所得的校準角度差異量大,無法確認正確的校準角度,因此另外採用6月份波形訊號良好之地震事件,以後方位角-特徵值法校準,結果顯示該方位角為正確的,不需另作修正,與觀測上所得的結果一致。

因此,建議在採用波形交叉相關比對法時,應採用清楚可辨視之波相使用例如,較大地震事件(>ML5)的訊號其地表站的訊號訊噪比高,此時可用波形交叉相關比對法完成井下儀器的方位角修正。另外,若地表的淺層場址效應對波形產生影響,此時可能會造成交叉相關比對法的修正誤差。故本研究建議在地表站訊號的訊噪比低或明顯受到場址效應影響,以及無地表參考站資料可用的情況下,使用後方位角-特徵值校準法完成方位角修正為比較好的選項。

在2月份資料的走時差分析上,大部分觀測站的走時差皆相當穩定,井下加速度儀比井下寬頻慢約0.1秒,而井上加速度儀比井下寬頻慢約0.1至0.3秒的區間,此外,井上加速度儀比井下加速度儀慢約0.1至0.2秒的時間。我們另外採用6月份之地震事件針對TTN及WLCH站做走時分析,結果也與上述一致。

## 研究方法

#### 研究方法一:後方位角-特徵值修正法

假設一地震儀,其正確的方位角未知,在未修正前的垂直、南北和東西方向上的波形向量為A=[Z, H1, H2](圖一)。而壓縮波(P-wave)主要的能量來源為R方向,若能找到H1和R的來角D,則利用震央到測站間的後方位角P(backazimuth),我們可以得知該地震儀方位角的修正向量-(P-D)。

角度D的估計方式有兩種,第一,尋找未修正前南北和東西向震幅比值 R=H1/H2

,R為最大值的旋轉角度即為D;第二,則為尋找各質點運動的特徵值 (eigenvalue)及特徵向量(eigenvactor),

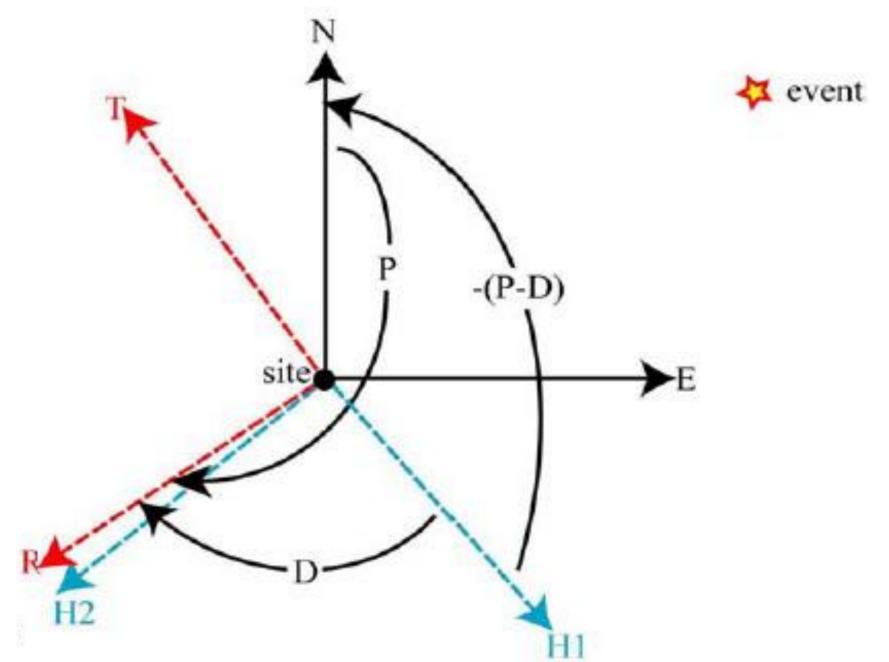
對於三分量的波形資料

A=[Z, H1, H2]

求解

#### $M = \langle AT^*A \rangle$

的特徵值及特徵向量,而有較大特徵值的特徵向量即為角度D。由於利用特徵向量所計算出的方位角D,並無法辨別180度角相差的能量來源,因此,在水平分量的資料旋轉D的角度後,我們必須要加入最後一個判斷式「假若,未修正前南北向和垂直向的能量乘積總和(sum(Hi\*Zi))小於O」則旋轉方向要再做180度的翻轉。如此一來,後方位角P和D的差值-(P-D)即為地震儀的修正角度。



圖一方位角修正示意圖(林,2009)

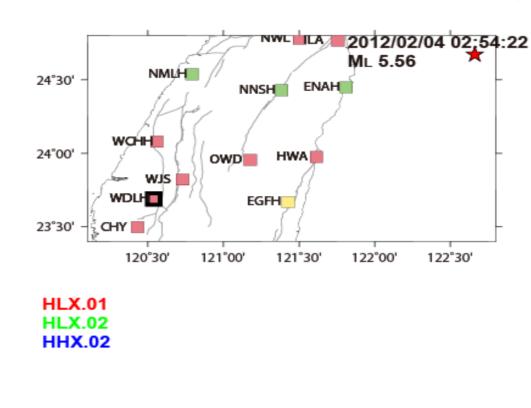
研究方法二:交叉相關比對法

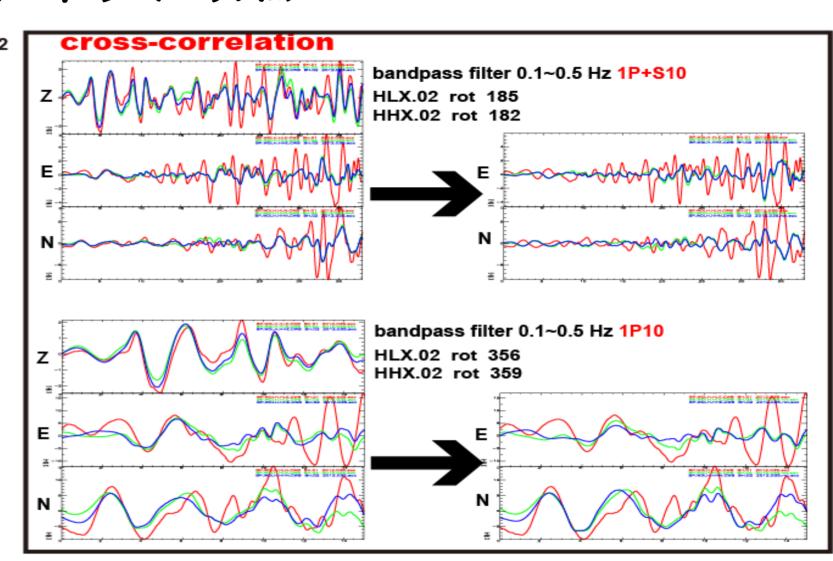
假設地表站與井下站之訊號分別為函數x及h,則利用以下之數學關係式,

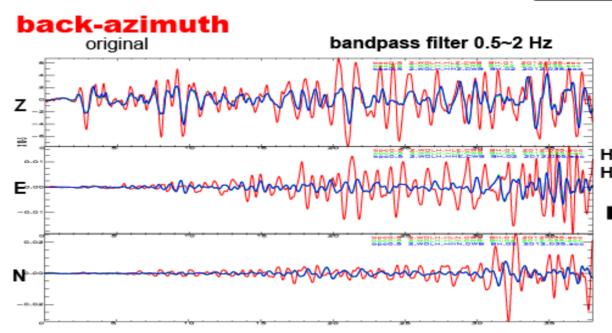
$$z(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau)h(t+\tau)d\tau$$

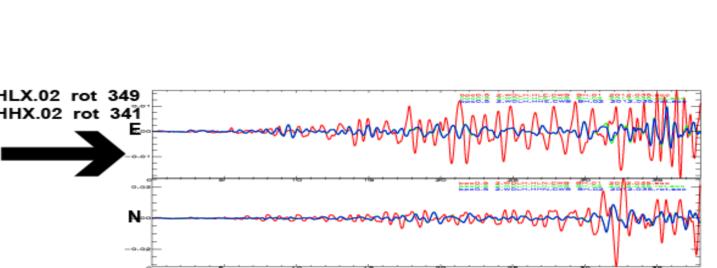
逐一計算,在不同旋轉角度下,兩個波形之間的相關係數。其中,相關係數最大的旋轉角度則為井下地震儀方位角的旋轉修正量。在此分析法中,我們同時考慮兩個水平分量(E、N)的波形與地表站各水平分量波形的相似度來決定最適當的修正角度。

## 結果與討論

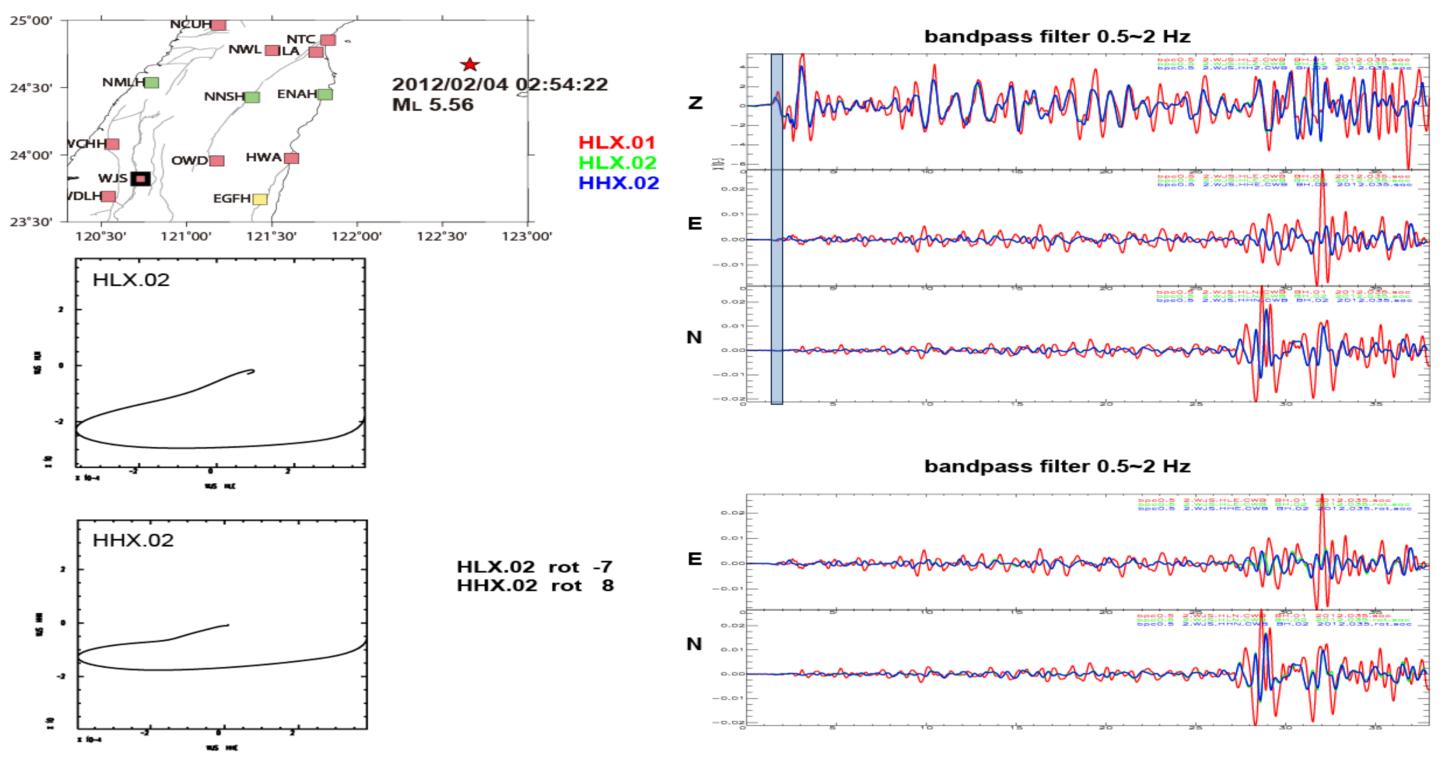




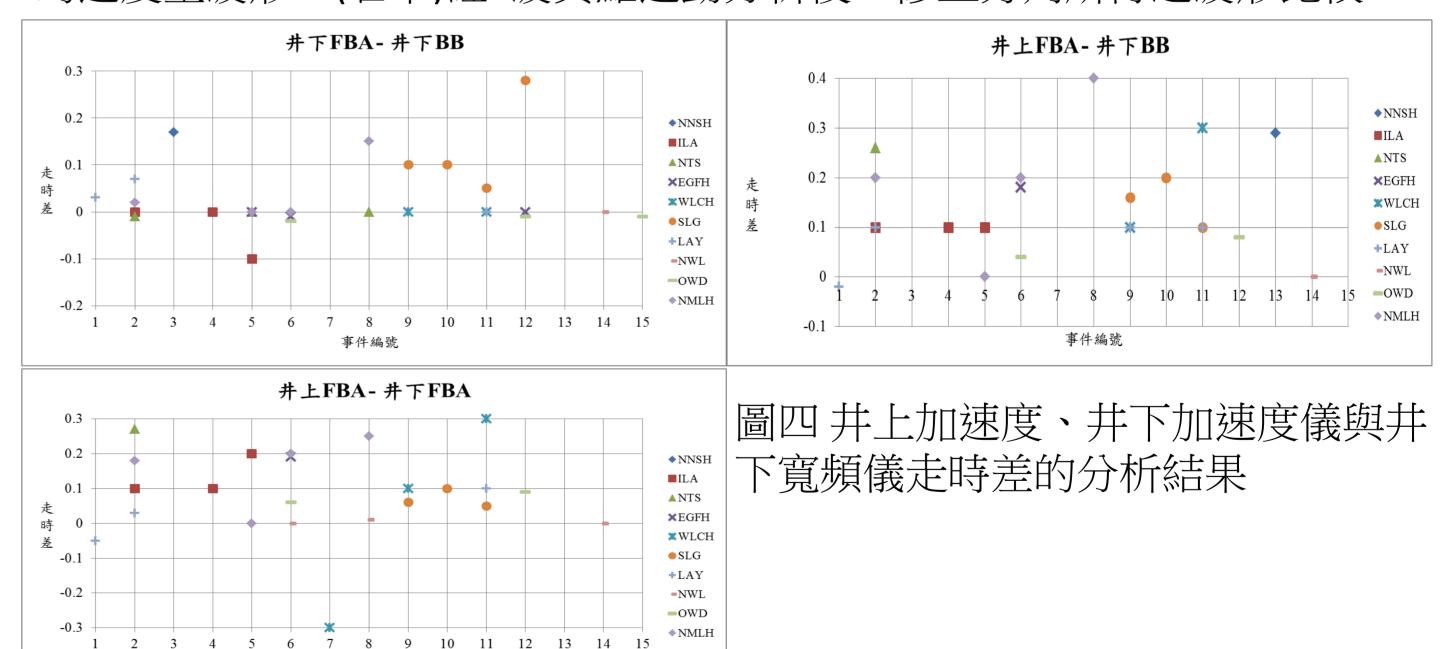




圖二 WDLH之方位角修正範例,(左上) 2012/2/4 ML5.56之事件震央位置與WDLH測站位置分佈圖;以交叉相關比對法(右上)及後方位角-特徵值法(下)所得的井下加速度(HLX.02,綠色)、井下寬頻(HHX.02,藍色)與地表站(HLX.01,紅色)的速度型P波波形比較圖。



圖三 WJS之Cross-Correlation方位角修正範例,2012年2/4 ML5.56 在WJS站所收到的波形資料。(左上)震央位置;(左下)井下加速度(HLX.02)、井下寬頻(HHX.02)地震儀的P波質點運動;(右上)地表站(HLX.01)、井下加速度(HLX.02)及寬頻站(HHX.02)的原始速度型波形在三個分量(E、N、Z)的比較,紅色、綠色、藍色分別代表地表站(HLX.01)、井下加速度(HLX.02)及寬頻站(HHX.02)的速度型波形;(右下)經P波質點運動分析後,修正方角所得之波形比較。



利用後方位角-特徵值校準法,可分別獨立評估各測站方位角的正確性及校準值,但校準角度可能約有正負10度的誤差量。因此,建議在使用此方法時,多採用不同方位的地震事件所估計的方位角修正角度,然後加以取平均值,如此可降低採用單一地震事件所獲得的修正量之誤差。而採用波形交叉相關比對法所得的結果和後方位角-特徵值校準法的結果相似。在採用波形交叉相關比對法時,建議採用清楚可辨視之波相使用。例如,較大地震事件(>M<sub>L</sub>5)的訊號,因地表站的訊號訊噪比高,此時可用波形交叉相關比對法完成并下儀器的方位角修正。另外,若地表的淺層場址效應對地表站的波形產生影響,此時可能會造成交叉相關比對法的修正誤差。因此,若地表站訊號的訊噪比低或明顯受到場址效應影響,或是無地表參考站資料可用的情況下,建議使用後方位角-特徵值校準法完成方位角修正。

走時差分析結果顯示,大部分的觀測站走時差都相當穩定,井下加速度儀 比井下寬頻慢約0.1秒,而井上加速度儀比井下寬頻慢約0.1至0.3秒的區間,此 外,井上加速度儀比井下加速度儀慢約0.1至0.2秒的時間。但ILA的井下加速度 儀可能要再加以確認走時紀錄。

## 參考文獻

林彦宇,馬國鳳,TCDP井下地震儀之觀測與微地震尺度分析,國立中央大學地 球物理研究所碩士論文,2009。