

信州大学工学部 正員 荒木 正夫
 信州大学工学部 正員 寒川 典昭
 信州大学大学院 学生員 ○新村 亮

1. 概要

流量、降水等水文時系列は本来連続量であるが、観測、記録、計算処理の段階で、さまざまな離散化が施されている。本研究では、このような離散化によって、どの程度、情報が損失するかを特性値ごとに明らかにするため Nielsen によって導入された線形損失関数の概念を用い、最適サンプリング間隔を決定するための基準を提供する。¹⁾

2. 時系列の離散化と情報損失

離散化手法として、Point Sampling、Average Sampling を取り上げる。いま、連続系連のもつ真の特性値を α 、 Δt 間隔で離散化した標本系列から得られた推定値を $\hat{\alpha}$ とすれば、このときの情報損失 L は、

$$L(\hat{\alpha}) = k |\hat{\alpha} - \alpha| \quad \dots (1)$$

と表わされる。ただし、 k は定数である。ここで、 $\hat{\alpha}$ は確率変数なので、 $\hat{\alpha}$ が正規分布をなすと仮定すれば、 L の期待値 E は、

$$E(\hat{\alpha}; \Delta t) = k [2\Phi(\frac{B}{\sqrt{V}}) + \sqrt{V}\phi(\frac{B}{\sqrt{V}}) - B] \quad \dots (2)$$

となる。ここで、 Φ は標準正規確率分布関数、 ϕ は標準正規確率密度関数、 B は $\hat{\alpha}$ のバイアス、 V は $\hat{\alpha}$ の分散を表わす。

表 1. 各特性値に関するバイアス B 、分散 V

平均	$B[\hat{\mu}] = 0$. $V[\hat{\mu}] = \frac{\Delta t}{T_S} [\sigma^2 + 2 \sum_{i=1}^{N-1} (1 - \frac{i\Delta t}{T_S}) \gamma(i\Delta t)]$.
自己共分散	$B[\hat{\gamma}(u)] = -\frac{\Delta t}{T_S} [\sigma^2 + 2 \sum_{i=1}^{N-1} (1 - \frac{i\Delta t}{T_S}) \gamma(i\Delta t)]$. $V[\hat{\gamma}(u)] = \frac{\Delta t}{T_S} [\sigma^4 + \gamma(u^2) + 2 \sum_{i=1}^{(T-u)/\Delta t} (\gamma(i\Delta t)^2 + \gamma(i\Delta t-u)\gamma(i\Delta t+u))]$.
自己共分散の原点上2階導関数	$B[\hat{\gamma}''(0)] = -\frac{1}{\Delta t^2} [\frac{\pi^2}{3} E[\hat{\delta}^2] + 4 \sum_{i=1}^{N-1} \frac{(-1)^i}{i^2} E[\hat{\gamma}(i\Delta t)]] - \gamma''(0)$. $V[\hat{\gamma}''(0)] = \frac{1}{\Delta t^4} \sum_{u=0}^{T/\Delta t} a_u a_{u-v} (\frac{\Delta t}{T_S})^{\infty} [\gamma(i\Delta t)\gamma((i+u-v)\Delta t) + \gamma((i+u)\Delta t)\gamma((i-v)\Delta t)]$ $(a_0 = \frac{\pi^2}{3}, a_u = 4(-\frac{1}{u})^u \text{ for } u \neq 0)$
標準偏差	$B[\hat{\sigma}_x] = f(u_x)^2 + (f(u_x)^2 + 2f'(u_x)^2)^{1/2} \sigma_x^2 + \frac{3}{4} f''(u_x)^2 \sigma_x^4 - \mu_x^2$ $V[\hat{\sigma}_x] = f'(u_x)^2 \sigma_x^2 + \frac{1}{2} f''(u_x)^2 \sigma_x^4$ $f(t) = \Phi(u_x) \exp[-\frac{T\phi(u_x)}{\sqrt{2\pi} \Phi(u_x)}]$ $\mu_x = E[\hat{\lambda}_2] = -E[\hat{\gamma}''(0)]$ $\sigma_x^2 = V[\hat{\lambda}_2] = E[\hat{\gamma}''(0)]$
平均速度	$B[\hat{\bar{u}}] = \frac{T}{\sqrt{2\pi}} \phi(u_s) (u_s^{1/2} - \frac{1}{8} u_s^{-3/2} \sigma_s^2) - \bar{u}_s$ $V[\hat{\bar{u}}] = \frac{T^2}{8\pi} \phi(u_s)^2 (u_s^{-1} \sigma_s^2 + \frac{1}{8} u_s^{-5/2} \sigma_s^4)$
平均速鉛	$B[\hat{\bar{L}}] = \sqrt{\frac{1}{2\pi}} \frac{1-\phi(u_s)}{\phi(u_s)} (u_s^{-1/2} + \frac{3}{8} u_s^{-5/2} \sigma_s^4) - \bar{L}_s$ $V[\hat{\bar{L}}] = \frac{\pi}{2} \frac{(1-\phi(u_s))^2}{\phi(u_s)} (u_s^{-3} \sigma_s^2 + \frac{9}{8} u_s^{-5} \sigma_s^4)$
平均速面積	$B[\hat{\bar{S}}] = \sqrt{\frac{1}{2\pi}} \frac{\phi(u_s) - u_s (1-\phi(u_s))}{\phi(u_s)} (u_s^{-1/2} + \frac{3}{8} u_s^{-5/2} \sigma_s^2) - \bar{S}_s$ $V[\hat{\bar{S}}] = \frac{\pi}{2} \frac{[\phi(u_s) - u_s (1-\phi(u_s))]^2}{\phi(u_s)} (u_s^{-3} \sigma_s^2 + \frac{9}{8} u_s^{-5} \sigma_s^4)$



図 1. Point Sampling

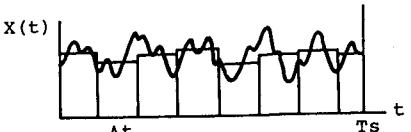


図 2. Average Sampling

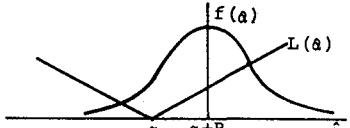


図 3. 情報損失の量化

