

附录 A 复经验正交函数法(CEOF)

根据文献[1]归纳了 CEOF 法的主要思路。

首先要构建一个复观测序列。一个随时间变化的序列 $x_j(t)$ 的傅里叶展开可表示为:

$$x_j(t) = \sum_{\omega} [a_j(\omega) \cos(\omega t) + b_j(\omega) \sin(\omega t)] \quad (1)$$

式中, j 代表观测点位置, t 是观测时间, ω 为傅里叶频率。为了描述观测时间序列的传播特征, 观测向量可表示为:

$$\mathbf{X}_j(t) = \sum_{\omega} c_j(\omega) e^{-i\omega t} \quad (2)$$

式中, $c_j(\omega) = a_j(\omega) + ib_j(\omega)$, $i^2 = -1$ 。式(2)可写为:

$$\begin{aligned} \mathbf{X}_j(t) = \sum_{\omega} [a_j(\omega) \cos(\omega t) + b_j(\omega) \sin(\omega t)] + \\ i[b_j(\omega) \cos(\omega t) - a_j(\omega) \sin(\omega t)] = \\ x_j(t) + i\hat{x}_j(t) \end{aligned} \quad (3)$$

式(3)中的实部是原始观测时间序列, 虚部是实部的 Hilbert 变换, 它的振幅与 $x_j(t)$ 一样, 只是相位前移 $\pi/2$ 。

其次, 对每个观测点的观测向量减去其平均值, 并除以标准偏差, 进行标准化后, 得到复相关矩阵可表示为:

$$\mathbf{r}_{j,k} = [\mathbf{X}_j(t)^* \mathbf{X}_k(t)]_t \quad (4)$$

式中, $\mathbf{r}_{j,k}$ 为第 j 个与第 k 个观测点之间的复相关系数, $*$ 为复数共轭, $[\dots]_t$ 为时间上的平均。

第三, 对复相关矩阵进行特征值 λ_n 的分析, 并求复特征向量 \mathbf{e}_{jn} 。

第四, 复观测向量 $\mathbf{X}_j(t)$ 可分解为各个主成分贡献之和:

$$\mathbf{X}_j(t) = \sum_{n=1}^N \mathbf{e}_{jn}^* \mathbf{P}_n(t) \quad (5)$$

式中, $\mathbf{P}_n(t)$ 为复主成分, 求和权重为复特征向量的共轭。用复相关系数矩阵的最少复特征向量 \mathbf{e}_{jn} 和复主成分 $\mathbf{P}_n(t)$ 来压缩信息。因为复相关系数矩阵(式(4))是一个 Hermitian 矩阵, 它具有 n 个实特征值 λ_n , 第 j 个主成分的贡献率可表示为:

$$\lambda_j / \sum_{i=1}^n \lambda_i \quad (6)$$

对应于第 n 个主成分, 空间模态用复特征向量的实部表示, 相位信息是由复特征向量的实部和虚部表示的, $\mathbf{P}_n(t)$ 是取原始观测时间序列在特征向量 \mathbf{e}_{jn} 上的投影, 其实部表示时间模态。

参考文献

- [1] Horel J D. Complex Principal Component Analysis: Theory and Examples[J]. Journal of Climate and Applied Meteorology, 1984, 23: 1 660-1 673