

بهبود نقشه‌های جهانی مدل تجربی *IRI2016* با تلفیق مشاهدات *GPS* و *Swarm*

صدیقه کریمی^۱، محمدعلی شریفی^{۲*}، سعید فرزانه^۳

۱- دانشجوی کارشناسی ارشد گروه ژئودزی، دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی، پردیس دانشکده‌های فنی، دانشگاه تهران

۲- دانشیار گروه ژئودزی، دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی، پردیس دانشکده‌های فنی، دانشگاه تهران

۳- استادیار گروه ژئودزی، دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی، پردیس دانشکده‌های فنی، دانشگاه تهران

تاریخ دریافت مقاله: ۱۴۰۰/۰۸/۲۸ تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۰/۱۲/۰۴

چکیده

این مقاله مدلی برای بهبود نقشه‌های محتوای الکترون کلی قائم (*VTEC*) مدل مرجع بین‌المللی یونوسفر *IRI 2016* با استفاده از تلفیق مشاهدات *Swarm* با مشاهدات سیستم تعیین موقعیت جهانی (*GPS*) ارائه می‌دهد. مدل ارائه شده از دو بخش مدل زمینه و تصحیحات تشکیل شده است. در این مقاله مدل *IRI2016* به عنوان مدل زمینه انتخاب گردید و بخش تصحیحات با استفاده از توابع بسط هارمونیک‌های کروی تا درجه و مرتبه ۱۵ در سیستم مختصات خورشید-ثابت (*Sun-fixed*) مدل‌سازی شده است. در ترکیب مشاهدات *VTEC* به دست آمده از *Swarm* و *GPS*، بایاس‌های سیستماتیک ماهواره‌های *Swarm* به عنوان ترم‌های ثابت مجهول در هر اپک زمانی در نظر گرفته شده‌اند. علاوه بر این، برای در نظر گرفتن سطوح مختلف دقت گروه‌های مشاهداتی، از روش برآورد مولفه واریانس هلمرت استفاده شده است. جهت ارزیابی مدل پیشنهادی، نقشه‌های جهانی یونوسفری (*GIM*) ترکیبی دو بعدی در ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ و ۳ ژانویه ۲۰۱۸ به ترتیب با ضرایب *Kp* (شاخص فعالیت خورشیدی) ۷ و ۱ ساخته شده‌اند. مقایسه نقشه‌های *GIM* ترکیبی به دست آمده با نقشه‌های *GIM* حاصل از خدمات بین‌المللی سیستم‌های ماهواره‌ای ناوبری جهانی (*IGS*)، نشان می‌دهد که مدل ترکیبی سازگاری بیشتری با نقشه‌های *IGS* دارد و افزودن مشاهدات *Swarm* و *GPS* به مدل زمینه *IRI2016* می‌تواند تا حد زیادی مدل *IRI2016* را به ویژه در مناطق اقیانوسی بهبود بخشد. نتایج نشان می‌دهد نقشه‌های جذر میانگین مربعات (*RMS*) و خطای جذر میانگین مربعات (*RMSE*) به ترتیب، حدود ۱۹ الی ۴۵ درصد و ۴۳ الی ۶۷ درصد برای روز با ضریب *Kp* بالا و حدود ۱۳ الی ۴۰ درصد و ۱۵ الی ۴۳ درصد برای روز با ضریب *Kp* پایین کاهش یافته‌اند.

کلید واژه‌ها: محتوای الکترون کلی، *Swarm*، *GPS*، مدل *IRI2016*، برآورد مولفه واریانس.

* نویسنده مکاتبه کننده: گروه ژئودزی، دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی، پردیس دانشکده‌های فنی دانشگاه تهران، تهران، ایران.

۱- مقدمه

(TEC)، TEC قائم (VTEC) و چگالی الکترونی) می‌باشد، استفاده از توابع پایه ریاضی مانند هارمونیک‌های کروی، توابع پایه اسپیلاین یا توابع پایه موجک است که تغییرات مکانی و زمانی پارامترهای یونوسفری را با استفاده از توابع پایه در نظر گرفته شده مدل‌سازی می‌کنند [۱۲، ۱۳، ۱۴ و ۱۵]. در مدل‌های تجربی از جمله مدل مرجع بین‌المللی یونوسفر^۷ (IRI) یا مدل کلوبوچار^۸، از پارامترهای زیادی حاصل از مجموعه اطلاعات موجود از سیستم‌های زمینی و ماهواره‌ای و تشعشعات خورشیدی برای مدل‌سازی تغییرات مکانی و زمانی چگالی الکترونی در یونوسفر استفاده می‌شود [۱۶ و ۱۷]. مدل IRI، یکی از پرکاربردترین مدل‌های استاندارد تجربی یونوسفر است. محتوای الکترون کلی IRI برای مطالعه رفتار یونوسفر و درک توزیع جهانی TEC بسیار مهم است زیرا به علت توزیع ناهمگن و عدم وجود ایستگاه‌های IGS در اقیانوس‌ها، اندازه‌گیری TEC در تمام مناطق جهان با استفاده از سیستم تعیین موقعیت جهانی^۹ (GPS) ایستگاه‌های خدمات بین‌المللی GNSS^{۱۰} (IGS) ممکن نیست [۱۸]. مطالعات زیادی نحوه پیش‌بینی TEC یونوسفر توسط IRI را ارزیابی کرده‌اند که نتایج نشان می‌دهد که اغلب TEC جهانی پیش‌بینی شده توسط مدل IRI از داده‌های مشاهداتی به میزان قابل توجهی اختلاف دارد [۱۸، ۱۹، ۲۰ و ۲۱]. برای مثال در مقاله وانگ^{۱۱} و همکاران (۲۰۰۶)، TEC جهانی GPS و IRI-2012 را در سه ماه اول سال ۲۰۰۶ مقایسه کردند [۲۲]. نتایج آن‌ها نشان داد TEC حاصل از IRI-2012 و GPS در عرض‌های جغرافیایی پایین در طول روز،

یکی از مهم‌ترین بخش‌های جو زمین لایه یونوسفر است که از ارتفاع ۶۰ تا ۱۵۰۰ کیلومتر از سطح زمین گسترش یافته است. این قسمت از جو گازهای یونیزه و الکترون‌های آزاد تولید می‌کند که باعث تأخیر یونوسفری در مشاهدات ژئودتیکی می‌شود (به عنوان مثال مشاهدات سیستم‌های ماهواره‌ای ناوبری جهانی^۱ (GNSS)، مشاهدات ارتفاع‌سنجی ماهواره‌ای، مشاهدات تداخل‌سنجی راداری و تداخل‌سنجی خط پایه بسیار طولانی) [۱ و ۲]. استفاده از مشاهدات دو فرکانسه می‌تواند این اثر را تا ۹۵ درصد بر روی سیگنال‌های مایکروویو از بین ببرد [۳]. با این حال، برای کاربردهایی مانند تعیین موقعیت نقطه‌ای^۲، کاهش زمان همگرایی تعیین موقعیت مطلق دقیق دو فرکانسه^۳ با معادلات غیر تفاضلی، مطالعه چرخه‌های خورشیدی و جو زمین، یا مطالعه مشاهدات محتوای الکترون کلی قائم^۴ (VTEC) برای زمین‌لرزه‌های بزرگ، به مدل‌های دقیق یونوسفری نیاز است [۴، ۵، ۶، ۷، ۸، ۹ و ۱۰]. مدل‌سازی پارامترهای یونوسفری به سه روش فیزیکی، ریاضی و تجربی انجام می‌شود. مدل‌های فیزیکی از قوانین فیزیکی موجود برای مدل‌سازی یونوسفر استفاده می‌کنند [۱۱]. در مدل‌سازی ریاضی از مشاهدات فضایی برای مدل‌سازی پارامترهای یونوسفری استفاده می‌کنند (به عنوان مثال نقشه‌های جهانی یونوسفر^۵ (GIM)). یک رویکرد برای توسعه مدل‌های ریاضی جهانی که نمایانگر توزیع پارامترهای یونوسفر (به عنوان مثال محتوای الکترون کلی^۶

^۱ Global Navigation Satellite System^۲ Standard point positioning (SPP)^۳ Precise point positioning (PPP)^۴ Vertical total electron content^۵ Global Ionosphere Map^۶ Total Electron Content^۷ International Reference Ionosphere^۸ Klobuchar^۹ Global Positioning System^{۱۰} International GNSS Service^{۱۱} Wang

پوشش ایستگاه‌های مرجع نسبت به سایر مناطق، به ویژه در مناطق بزرگ اقیانوسی بیشتر می‌باشد. جهت افزایش دقت و قابلیت اطمینان مدل‌های جهانی یونوسفری در مناطق جنوبی و اقیانوس‌ها می‌توان از مشاهدات ژئودتیکی فضایی مانند مشاهدات ارتفاع‌سنجی ماهواره‌ای یا مشاهدات اختفای رادیویی^۴ استفاده نمود. به عنوان مثال، تودورو^۵ و همکاران (۲۰۰۸) داده‌های ارتفاع‌سنجی ماهواره‌ای را با داده‌های GNSS برای ایجاد GIM‌هایی با قدرت تفکیک زمانی دو ساعته ترکیب کردند و نتایج نشان داد که GIM‌های ترکیبی در مقایسه با GIM‌هایی که تنها با استفاده از داده‌های GNSS به دست آمده‌اند، دارای دقت و قابلیت اطمینان بالاتری در اقیانوس‌ها هستند [۲۵]. جهت تلفیق مشاهدات مختلف ژئودتیکی، با توجه به تفاوت‌های موجود در تعداد مشاهدات، توزیع‌های مکانی و زمانی متفاوت و همچنین حساسیت‌های مختلف مشاهدات ژئودتیکی، نیاز به در نظر گرفتن وزن نسبی بین گروه‌های مختلف مشاهدات است. وزن نسبی انواع مختلف مشاهدات را می‌توان از طریق وزن فیزیکی، وزن تجربی و وزن ریاضی (به عنوان مثال برآورد مولفه وارینانس کمترین مربعات^۶، برآورد مولفه وارینانس هلمرت^۷) به دست آورد [۲۶ و ۳۱]. علاوه بر این، بین مشاهدات مختلف ژئودتیکی نسبت به مشاهدات GNSS، بایاس سیستماتیک وجود دارد، که به دلیل ارتفاعات مختلف مدارات ماهواره‌های ژئودتیکی در پایش لایه یونوسفر می‌باشد [۳۲]. یک روش رایج برای حل این مسئله، تعیین پارامترهای بایاس به عنوان مجهول و برآورد آن‌ها در روند مدل‌سازی است. مطالعات بسیاری نشان دادند که با تلفیق مشاهدات

اختلاف قابل توجهی دارند. هم چنین در مقاله شی^۱ و همکاران (۲۰۱۹)، مقایسه پیش‌بینی‌های TEC نقشه‌های IRI-2016 و TEC حاصل از IGS از سال ۲۰۰۰ تا ۲۰۱۷ انجام شد. آن‌ها دریافتند که در طول فعالیت‌های خورشیدی کم سازگاری خوبی بین آن‌ها وجود دارد، اما در طول فعالیت خورشیدی شدید، مدل IRI2016 مقادیر TEC را بسیار کمتر از مقادیر واقعی ارائه می‌دهد [۲۳]. در ادامه، راتو^۲ و همکاران (۲۰۱۹)، TEC حاصل از GPS و IRI-2016 را در چرخه خورشیدی ۲۴ مقایسه کردند و نشان دادند که مدل IRI-2016 مقادیر TEC را در زمان ظهر و عرض جغرافیایی پایین بیش از حد ارزیابی می‌کند [۲۴]. در نتیجه، به منظور بهبود نقشه‌های جهانی TEC مدل IRI می‌توان از مشاهدات GNSS استفاده نمود. در این روش مدل ارائه شده شامل یک بخش مدل زمینه و یک بخش تصحیحات است. در بخش مدل زمینه از مدل IRI استفاده شده و بخش تصحیحات بر حسب توابع پایه بسط داده خواهد شد. به منظور محاسبه مشاهدات VTEC اندازه‌گیری‌های GNSS، باید مقادیر بایاس داخل فرکانسی تفاضلی^۳ (DCB) ماهواره‌ها و گیرنده‌ها مشخص باشد. با این حال، مقادیر DCB برای همه ایستگاه‌های GNSS در محصولات IGS در دسترس نیست. بسیاری از تحقیقات نشان دادند که وقتی مقدار DCB ماهواره و گیرنده در روش مدل‌سازی همراه با سایر پارامترهای مجهول مدل (وابسته به توابع پایه انتخاب شده برای مدل‌سازی) برآورد می‌شود، دقت برآورد افزایش می‌یابد [۲۵، ۲۶، ۲۷، ۲۸، ۲۹ و ۳۰]. باید در نظر داشت توزیع ایستگاه‌های IGS در سراسر جهان یکنواخت نیست و دقت و قابلیت اطمینان مدل‌های جهانی یونوسفری در مناطق قاره‌ای تحت

^۴ Radio Occultation^۵ Todorova^۶ Least Squares^۷ Helmert^۱ Shi^۲ Rao^۳ Differential Code Bias

مأموریت شامل سه ماهواره ارتفاع پایین^۵ است که توسط آژانس فضایی اروپا^۶ در نوامبر ۲۰۱۳ در مدارات تقریباً قطبی به فضا پرتاب شد. داشتن مدارهای تقریباً قطبی امکان پایش قطب‌ها با پوشش مشاهداتی مناسب را ممکن می‌سازد. از اندازه‌گیری‌های یونوسفری *Swarm* برای افزایش دقت و قابلیت اطمینان مدل‌های یونوسفری و تشخیص تکه‌های کلاهدک قطبی^۷ نیز استفاده کردند [۳۴، ۳۵، ۳۶، ۳۷، ۳۸]. جهت بهبود مدل *JRI2016* اندازه‌گیری‌های ۴۸۵ ایستگاه *IGS* با مشاهدات *Swarm* تلفیق شده است. جهت مدل‌سازی دو بعدی *VTEC*، یک مدل تک‌لایه^۸ مورد نیاز است. در این مدل، تمام الکترون‌های آزاد در یک لایه بی‌نهایت نازک در بالای سطح زمین در ارتفاع ثابت متمرکز می‌شوند [۳۹]. برای نمایش جهانی *VTEC* ها، از توابع بسط هارمونیک‌های کروی با درجه و مرتبه ۱۵ استفاده شده است. برای اجرای روش مد نظر، یک روز با ضریب Kp ^۹ (شاخص فعالیت خورشیدی) بالا در حدود ۷ (۲۸ سپتامبر سال ۲۰۱۷) و یک روز با ضریب Kp پایین در حدود ۱ (سوم ژانویه سال ۲۰۱۸) انتخاب شده است و مدل‌های جهانی یونوسفری در فرمت *IONEX*^{۱۰} با قدرت تفکیک مکانی ۲٫۵ درجه در عرض جغرافیایی و ۵ درجه در طول جغرافیایی و با قدرت تفکیک زمانی ۲ ساعت در طول روز به دست آمده‌اند [۴۰]. بایاس سیستماتیک هر ماهواره *Swarm* به عنوان یک پارامتر ثابت در هر اپک زمانی در نظر گرفته شد. برای بدست آوردن وزن نسبی دقیق گروه‌های مشاهداتی یونوسفری از روش تخمین مولفه واریانس

مختلف ژئودتیکی، دقت نقشه‌های جهانی یونوسفر افزایش یافت. به عنوان نمونه، علیزاده و همکاران (۲۰۱۱)، برای ترکیب مشاهدات *GNSS*، ارتفاع‌سنجی ماهواره‌ای و اختفای رادیویی ماهواره‌های *COSMIC*، از وزن‌دهی تجربی استفاده کردند. پارامترهای بایاس به عنوان پارامترهای ثابت روزانه در نظر گرفته شده و همراه با ضرایب مجهول هارمونیک‌های کروی برآورد شده‌اند. آن‌ها نشان دادند که با ترکیب این مشاهدات با مشاهدات *GNSS*، دقت نقشه‌های جذر میانگین مربعات^۱ (*RMS*) مدل‌های ترکیبی جهانی یونوسفر افزایش یافت [۲۶]. در مطالعه دیگری، چن^۲ و همکاران (۲۰۱۴) جهت تعیین وزن نسبی گروه‌های مشاهدات مختلف ماهواره‌های *Jason-1*، *Jason-2*، *COSMIC* و مشاهدات *GNSS* از روش برآورد مولفه واریانس هلمرت استفاده کرده‌اند. بایاس‌های سیستماتیک ماهواره‌های ارتفاع‌سنجی و هر ماهواره *COSMIC* به عنوان مقادیر ثابت در نظر گرفته شده‌اند و پارامترهای مجهول بایاس سیستماتیک همزمان به همراه ضرایب مجهول هارمونیک‌های کروی و مقادیر مجهول *DCB* تخمین زده شده‌اند و *RMS* حداکثر $7.5 TECU$ ^۳ (واحد اندازه‌گیری *TEC*) در مناطق اقیانوسی کاهش یافت [۲۷].

در این مطالعه، *VTEC* توسط روش ریاضی در مقیاس جهانی با استفاده از اندازه‌گیری‌های *GPS* و *Swarm* و با در نظر گرفتن مدل *IRI2016* به عنوان مدل زمینه به صورت دو بعدی مدل‌سازی شده است. مأموریت *Swarm* به منظور ارائه همزمان اطلاعات مکان-زمان از میدان ژئومغناطیسی زمین و سیستم‌های فعلی در یونوسفر و مگنتوسفر^۴ طراحی شده است [۳۳]. این

^۵ Low Earth Orbit

^۶ European Space Agency (ESA)

^۷ Polar cap patches

^۸ Single Layer Model

^۹ Kp-index

^{۱۰} IONosphere map EXchange Format

^۱ Root Mean Square

^۲ Chen

^۳ Total Electron Content Unit

^۴ Magnetosphere

ژرفاسنج‌ها و ابزارهای موجود در چندین ماهواره و موشک می‌باشد و میانگین ماهانه چگالی الکترونی، دمای الکترون، دمای یون و ساختار یون را در محدوده ارتفاعی ۶۰ کیلومتر تا ۲۰۰۰ کیلومتر ارائه می‌دهد. همچنین می‌توان پارامترهای *VTEC*، احتمال پراکندگی لایه *F* و اثرات طوفان‌های یونوسفری بر چگالی‌های بیشینه لایه‌های *F* و *E* را به دست آورد. پارامترهای ورودی مدل *IRI* شامل شاخص‌های خورشیدی^۴، شاخص یونوسفری^۵ و شاخص مغناطیسی^۶ می‌باشند که توسط مدل *IRI* برای تاریخ و ساعت مورد نظر کاربر مشخص می‌شوند [۴۱، ۴۲]. در این مطالعه، از نقشه‌های جهانی *VTEC* مدل *IRI-2016* استفاده شده است که دارای قدرت تفکیک یکسان با نقشه‌های *VTEC* حاصل از *IGS* در فرمت *IONEX* می‌باشند [۴۰].

۲-۲- مشاهدات GPS

در این بخش، جهت به دست آوردن محتوای الکترون کلی مایل^۷ (*STEC*) از ترکیب خطی "مستقل از هندسه"^۸ در اندازه‌گیری‌های شبه فاصله کد و فاز موج حامل دو موج حامل L_1 (با فرکانس $f_1 = 1575.42$ مگاهرتز) و L_2 (با فرکانس $f_2 = 1227.60$ مگاهرتز) استفاده می‌شود. جهت حذف ابهام فاز و کم کردن نویز مشاهدات کد، نرم‌نمودن مشاهدات یونوسفری کد با استفاده از مشاهدات یونوسفری فاز، روش مناسبی برای استخراج *STEC* می‌باشد. با تفاضل مشاهده مستقل از هندسه فاز موج حامل از میانگین مجموع دو مشاهده مستقل از هندسه شبه‌فاصله کد و فاز موج حامل برای هر ماهواره و گیرنده، در کمان

هلمرت استفاده شده است و بایاس‌های سیستماتیک ماهواره‌های *Swarm* همراه با مقادیر *DCB* گیرنده‌ها و ماهواره‌ها به عنوان مجهولات اضافی در روش مدل‌سازی برآورد می‌شوند.

در این مقاله، انواع مشاهدات و نحوه استخراج *VTEC* از اندازه‌گیری‌های *GPS* و *Swarm* در بخش (۲) ارائه شده است. روش انجام پژوهش که شامل نمایش جهانی دو بعدی *VTEC* با استفاده از بسط هارمونیک‌های کروی، برآورد بایاس‌های سیستماتیک ماهواره‌های *Swarm*، نحوه تلفیق مشاهدات مختلف و پارامترهای ارزیابی مدل در بخش (۳) معرفی شده است. نتایج حاصل از این مطالعه، نقشه‌های ترکیبی *GIM* و *RMS* به دست آمده و خطای جذر میانگین مربعات^۱ (*RMSE*) مدل‌سازی در بخش (۴) مورد بررسی و تجزیه و تحلیل قرار گرفته شد و در نهایت، نتیجه‌گیری در بخش (۵) ارائه شده است.

۲-۲- مشاهدات

در این بخش، ابتدا مدل *IRI* به عنوان مدل زمینه منتخب، توصیف شده است. سپس نحوه استخراج *VTEC* از اندازه‌گیری‌های *GPS* و *Swarm* بیان شده است. جزئیات هر یک از داده‌های مورد استفاده در این مطالعه در ادامه ارائه شده است.

۲-۱- مدل IRI

پروژه مدل مرجع بین‌المللی یونوسفر *IRI*، توسط کمیته تحقیقات فضایی^۲ و اتحادیه بین‌المللی علوم رادیویی^۳ در اواخر دهه شصت با هدف تهیه مدل استاندارد بین‌المللی برای تعیین پارامترهای پلاسما در یونوسفر زمین توسعه یافته است. این مدل مبتنی بر داده‌های شبکه جهانی یونوسوندها، رادارهای پراکنشی گسسته،

^۴ Solar indices

^۵ Ionospheric index

^۶ Magnetic index

^۷ Slant Total Electron Content

^۸ Geometry-Free Linear Combination

^۱ Root Mean Square Error

^۲ Committee on Space Research (COSPAR)

^۳ International Union of Radio Science (URSI)

تک‌لایه اصلاح شده^۱ (MSLM)، از مرکز تعیین مدار در اروپا^۲ مطابق رابطه (۴) و (۵) استفاده شده است.

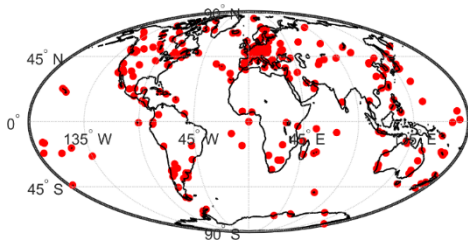
$$mf(z) = \frac{STEC}{VTEC} = \frac{1}{\cos z'} \quad \text{رابطه (۴)}$$

به طوری که:

$$\sin z' = \frac{R}{R+H} \sin(\alpha.z) \quad \text{رابطه (۵)}$$

در روابط (۴) و (۵)، $H = 5067$ کیلومتر، $\alpha = 0.7782$ در روابط (۴) و (۵)، $R = 6371$ کیلومتر، z زاویه زینتی ماهواره GPS در ایستگاه زمینی است و z' زاویه زینتی ماهواره GPS در نقطه نفوذ یونوسفری^۳ (IPP) است (IPP) تقاطع بین مسیر سیگنال ارسال شده از ماهواره GPS به گیرنده و ارتفاع پوسته‌ی لایه یونوسفری می‌باشد) [۴۵ و ۳۹].

برای محاسبه نقشه‌های GIM در هر روز، از اندازه‌گیری‌های ۴۸۵ ایستگاه IGS با فاصله نمونه‌برداری ۳۰ ثانیه و زاویه ارتفاعی بیشتر از ۱۰ درجه استفاده شده است. شکل (۱) توزیع جهانی ایستگاه‌های منتخب را در این مطالعه نشان می‌دهد.



شکل ۱: توزیع جهانی ایستگاه‌های IGS مورد استفاده در ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ و ۳ ژانویه ۲۰۱۸

پیوسته‌ای که در آن جهش فاز رخ نداده است، مشاهده یونوسفری کد نرم شده دقیق و مستقل از ابهام فاز حاصل می‌شود که توسط رابطه (۱) محاسبه می‌شود [۴۳].

رابطه (۱)

$$\tilde{P}_4 = \langle P_4 + \Phi_4 \rangle_{arc} - \Phi_4 \approx I_1 - I_2 + br + bs + \langle \varepsilon_P \rangle_{arc} - \varepsilon_L$$

با جای‌گذاری تاخیر یونوسفری بر حسب STEC در رابطه (۱)، رابطه (۲) حاصل می‌شود و STEC طبق رابطه (۳) با واحد TECU، قابل برآورد خواهد بود.

رابطه (۲)

$$\tilde{P}_4 = STEC 40.3 \left(\frac{f_2^2 - f_1^2}{f_1^2 f_2^2} \right) + br + bs + \langle \varepsilon_P \rangle_{arc} - \varepsilon_L$$

رابطه (۳)

$$STEC = \left(\tilde{P}_4 - br - bs - \langle \varepsilon_P \rangle_{arc} + \varepsilon_L \right) \frac{f_1^2 f_2^2}{40.3 (f_2^2 - f_1^2)}$$

در رابطه (۳)، br و bs بایاس داخل فرکانسی تفاضلی ناشی از تاخیر سخت‌افزاری ماهواره و گیرنده GPS در مشاهدات شبه‌فاصله کد، I_1 و I_2 تأخیرهای یونوسفری در $L1$ و $L2$ ، P_4 و Φ_4 ترکیب خطی مستقل از هندسه مشاهدات شبه‌فاصله کد و فاز موج حامل، در کمان پیوسته‌ای که در آن جهش فاز رخ نداده است می‌باشند. ε_L و ε_P به ترتیب اثرات نویز و چند مسیری مشاهدات شبه‌فاصله کد و فاز موج حامل می‌باشند. رابطه (۳) نشان‌دهنده تأثیر DCB‌های گیرنده و ماهواره بر STEC‌های حاصل از اندازه‌گیری‌های GPS است [۴۴] که به عنوان پارامترهای مجهول اضافی در روش مدل‌سازی در نظر گرفته می‌شوند (روابط (۲۲) تا (۲۵)).

برای مدل‌سازی دو بعدی VTEC مطلق با استفاده از مشاهدات GPS، STEC باید در راستای قائم در نظر گرفته شود و مقادیر STEC با استفاده از تابع تصویر، به VTEC تبدیل شوند. برای این منظور، تابع تصویر

^۱ Modified Single Layer Model

^۲ Center for Orbit Determination in Europe (CODE)

^۳ Ionosphere precise point

STEC و *VTEC* مشاهده شده برای هر سه ماهواره است. در این کار، ما از اندازه‌گیری‌های *TEC* سطح ۲ داده‌های *Swarm* استفاده کردیم که به صورت رایگان در <https://swarm-diss.eo.esa.int> قابل دسترسی می‌باشد. سیگنال‌های ارسال شده توسط ماهواره‌های *GNSS* قبل از رسیدن به آنتن *GNSS* ماهواره‌های *Swarm* توسط الکترون‌های یونوسفر به تأخیر می‌افتند. از تأخیر سیگنال *GNSS*، می‌توان *STEC* نسبی را در راستای خط دید از ماهواره‌های *Swarm* به ماهواره‌های *GNSS*، به صورت رابطه (۶) برآورد کرد [۴۸]. در رابطه (۶)، f_1 و f_2 فرکانس‌های دو موج حامل سیگنال‌های *GNSS*، L_1 و L_2 مشاهدات فاز موج حامل با ابهام فاز تصحیح شده هستند. پس از اعمال بایاس داخل فرکانسی تفاضلی کد از فرستنده‌های ماهواره *GNSS* و گیرنده‌های *Swarm*، *STEC* نسبی تبدیل به *STEC* مطلق می‌شود. سپس، *VTEC* مطلق را می‌توان با توجه به روابط (۷) تا (۹) برآورد نمود:

$$STEC = \frac{f_1^2 f_2^2}{f_1^2 - f_2^2} \frac{L_1 - L_2}{K} \quad \text{رابطه (۶)}$$

$$VTEC = STEC \times M(e) \quad \text{رابطه (۷)}$$

$$M(e) = \frac{H_{mapping}}{R_{Sw} + H_{mapping}} \left[\cos(\sin^{-1}(r \times \cos e)) - r \times \sin e \right]^{-1} \quad \text{رابطه (۸)}$$

$$r = \frac{R_{Sw}}{R_{Sw} + H_{mapping}} \quad \text{رابطه (۹)}$$

باید در نظر داشت مقادیر *VTEC* به دست آمده از محصولات سطح ۲ ماهواره‌های *Swarm* کمتر از مقادیر *VTEC* دریافت شده از مشاهدات *GPS* می‌باشد. زیرا بر خلاف *GPS*، ماهواره‌های *Swarm* به دلیل ارتفاع پایین مدار و نمونه‌برداری از پارامترهای یونوسفر در راستای

۲-۳- مشاهدات ماهواره‌های *Swarm*

ماموریت *Swarm* شامل سه ماهواره *Swarm-A*، *Swarm-B* و *Swarm-C* توسط آژانس فضایی اروپا در اواخر سال ۲۰۱۳، پرتاب شده است. اهداف اصلی مأموریت *Swarm* مطالعه میدان ژئومغناطیسی، جریان‌های الکتریکی در مگنتوسفر و یونوسفر و تأثیر باد خورشیدی بر دینامیک جو فوقانی است [۳۳، ۴۶]. ماهواره‌های *Swarm* در مدارات تقریباً قطبی به دور زمین می‌چرخند. به طور خاص، ماهواره‌های *A* و *C* در دو مدار بسیار نزدیک به هم در یک ارتفاع حدود ۴۶۲ کیلومتری با زاویه میل ۸۷/۳۵ درجه (با فاصله ۱/۴ درجه در طول جغرافیایی) و ماهواره *B* در ارتفاع حدود ۵۱۱ کیلومتری با زاویه میل ۸۷/۷۵ درجه پرواز می‌کنند. همه ماهواره‌های *Swarm* به ابزارهای یکسانی متشکل از گیرنده‌های *GPS* و سنسورهایی با قدرت تفکیک بالا برای اندازه‌گیری میدان مغناطیسی و الکتریکی و تراکم پلازما مجهز هستند [۳۷ و ۴۷]. مأموریت *Swarm* در محصولات سطح ۲ (*Level 2 products*)، پارامتر *TEC* را ارائه می‌دهد که شامل

در روابط (۷) تا (۹)، $M(e)$ تابع تصویر، R_{Sw} شعاع ماهواره *Swarm*، e زاویه ارتفاعی ماهواره *GNSS* به ماهواره *Swarm* می‌باشد. همچنین $H_{mapping}$ معادل با ۴۰۰ کیلومتر در نظر گرفته شده است [۴۸ و ۴۹].

۳-۱- مدل سازی VTEC ها بر اساس بسط

هارمونیک های کروی

برای ایجاد یک مدل جهانی یونوسفری، VTEC باید به عنوان تابعی از طول جغرافیایی، عرض جغرافیایی و زمان، یا مطابق تعریف سیستم مختصات خورشید-ثابت (*Sun-fixed*)، به عنوان تابعی از عرض ژئومغناطیسی β و طول *Sun-fixed* نمایش داده شود. جهت مدل سازی ابتدا مطابق رابطه (۱۰)، VTEC به دو بخش معلوم ($VTEC_{ref}$) و بخش تصحیحات ($\Delta VTEC$) تقسیم می شود. بخش معلوم VTEC از مدل تجربی IRI2016 استخراج شده و بخش تصحیحات مطابق رابطه (۱۱) مدل سازی می شود.

با اعمال بسط هارمونیک های کروی به $\Delta VTEC$ در سیستم محتصات *Sun-fixed*، مدل سازی مطابق با رابطه (۱۱) انجام می شود؛ به طوری که n و m درجه و مرتبه بسط با حداکثر مقادیر n_{max} و m_{max} ، مرتبه m ، تابع $N_{mm} = N_{mm} P_{mm}$ لژاندر نرمال شده از درجه n و مرتبه m ، تابع نرمالیزه، P_{mm} تابع لژاندر کلاسیک و a_{mm} و b_{mm} ضرایب هارمونیک های کروی هستند و واحد VTEC بر حسب TECU می باشد [۳۹]. در این مطالعه قدرت تفکیک نقشه های GIM ترکیبی با هارمونیک های کروی تا درجه و مرتبه ۱۵ کنترل می شود و قدرت تفکیک زمانی دو ساعت می باشد [۵۱].

۳-۲- سایر پارامترهای مجهول مدل ارائه شده

همانطور که در بخش (۲-۲) گفته شد، به دلیل ارتفاعات مداری متفاوت GPS و Swarm، بایاس سیستماتیک VTEC مربوط به ماهواره های Swarm باید در نظر گرفته شود. بایاس سیستماتیک Swarm به صورت رابطه (۱۲) بیان می شود. در رابطه (۱۲)، $VTEC_{obs}^{satellite}$ ، VTEC مشاهداتی حاصل از ماهواره های Swarm می باشد. $Bias^{satellite}$ بایاس سیستماتیک است. مطابق رابطه (۱۰)، VTEC های مشاهداتی به دو بخش معلوم و تصحیح تقسیم می شوند (رابطه (۱۳)). در

خط دید از ماهواره Swarm به ماهواره های GPS، توانایی پایش لایه F2 یونوسفر را به صورت کامل ندارند. تفاوت بین VTEC های حاصل از Swarm و GPS به عنوان بایاس سیستماتیک شناخته می شود. در این مطالعه، هر ماهواره Swarm به عنوان یک گروه مشاهده در نظر گرفته شده است و سه ماهواره سه پارامتر مجهول را به عنوان ضرایب بایاس سیستماتیک در روش مدل سازی اضافه می کنند. همچنین نحوه برآورد VTEC ها برای GPS و Swarm، وابسته به نوع تابع تصویر می باشد. برای حل این مسئله، STEC های مطلق محصولات سطح ۲ را می توان با استفاده از تابع تصویر MSLM به VTEC مطلق تبدیل کرد (رابطه (۴)). با این کار تفاوت های جزئی بین VTEC های سطح ۲ و VTEC های به دست آمده از MSLM در محدوده [۰.۳، ۲.۹۰] TECU حاصل می شود که می توان این تفاوت ها را به عنوان بخشی از بایاس سیستماتیک بین GPS و Swarm برآورد و اصلاح نمود [۵۰].

۳-۳ روش

در این بخش، نقشه های جهانی یونوسفر ترکیبی (GIM های ترکیبی) با استفاده از مشاهدات VTEC حاصل از GPS و ماموریت Swarm با در نظر گرفتن مدل IRI2016 به عنوان مدل زمینه ساخته شده است. این قسمت از سه بخش کلی تشکیل شده است: در بخش (۳-۱)، روابط مدل سازی اختلاف بین VTEC های حاصل از GPS و Swarm و مدل زمینه IRI2016 با استفاده از بسط هارمونیک های کروی نشان داده می شود، سپس نحوه اضافه شدن دیگر پارامترهای مجهول مدل سازی به روابط در بخش (۳-۲) بیان می شوند، در بخش (۳-۳)، نحوه تلفیق مشاهدات با استفاده از روش تخمین پارامترهای مجهول ارائه می شود و در نهایت در بخش (۳-۴) روابط ارزیابی دقت نتایج مدل سازی، بیان می شود.

ماهواره‌های Swarm از مدل IRI می‌باشند.

رابطه (۱۳)، $Bias^{satellite}$ و $\Delta VTEC_{obs}^{satellite}$ به ترتیب، بایاس سیستماتیک و اختلاف $VTEC$ مشاهداتی

$$VTEC(\varphi, \lambda) = VTEC_{ref}(\varphi, \lambda) + \Delta VTEC(\varphi, \lambda) \quad \text{رابطه (۱۰)}$$

$$\Delta VTEC(\beta, s) = \sum_{n=0}^{n_{max}} \sum_{m=0}^n \tilde{P}_{nm}(\sin \beta) (a_{nm} \cos(ms) + b_{nm} \sin(ms)) \quad \text{رابطه (۱۱)}$$

$$VTEC^{satellite}(\beta, s) = VTEC_{obs}^{satellite}(\beta, s) + Bias^{satellite}(\beta, s) \quad \text{رابطه (۱۲)}$$

$$\Delta VTEC^{satellite}(\beta, s) = \Delta VTEC_{obs}^{satellite}(\beta, s) + Bias^{satellite}(\beta, s) \quad \text{رابطه (۱۳)}$$

منابع $VTEC$ از نظر مشاهده و دقت متفاوت هستند، تعیین وزن نسبی بین انواع مختلف مشاهدات ماهواره‌ای مهم است. یکی از رویکردهایی که در تلفیق مشاهدات چند سنسور استفاده می‌شود، روش تخمین مولفه واریانس (*Variance Component Estimation*) مولفه واریانس (*VCE*) است. روش کمترین مربعات، هلمرت و حداکثر احتمال (*Maximum Likelihood Estimation*) مولفه واریانس هستند [۵۲]. در این تحقیق، تخمین مولفه واریانس هلمرت به عنوان روشی برای تلفیق $VTEC$ ها و برآورد پارامترهای مجهول در نظر گرفته شده است. همچنین برای افزایش سرعت محاسبه، ستون‌های صفر ماتریس‌های طرح حذف شده‌اند [۲۷ و ۲۸]. روابط روش برآورد مجهولات طبق روابط (۱۴) تا (۱۶) است.

در این مطالعه، بایاس‌های سیستماتیک به عنوان پارامترهای ثابت در هر یک مدل‌سازی در نظر گرفته شده‌اند. در نتیجه بایاس‌های سیستماتیک سه ماهواره Swarm و DCB های گیرنده‌ها و ماهواره‌های GPS به عنوان دیگر پارامترهای مجهول مدل‌سازی در نظر گرفته شده‌اند (با اعمال شرط میانگین صفر *Zero-Condition* بر روی DCB ماهواره‌ها [۳۱]). این مجهولات به همراه سایر مجهولات مدل‌سازی (ضرایب هارمونیک‌های کروی مدل) با استفاده از روش تخمین مولفه واریانس هلمرت، برآورد شده‌اند (بخش ۳-۳).

۳-۳- تخمین مولفه واریانس هلمرت

همانطور که قبلاً اشاره کردیم، هدف از این مطالعه ادغام مشاهدات $VTEC$ حاصل از GPS و Swarm جهت افزایش دقت و صحت مدل IRI است. از آنجایی که این

$$N_{COMB} = \frac{1}{\sigma_{GPS}^2} A'_{GPS} A_{GPS} + \frac{1}{\sigma_{Swarm-A}^2} A'_{Swarm-A} A_{Swarm-A} + \frac{1}{\sigma_{Swarm-B}^2} A'_{Swarm-B} A_{Swarm-B} + \frac{1}{\sigma_{Swarm-C}^2} A'_{Swarm-C} A_{Swarm-C} \quad \text{رابطه (۱۴)}$$

$$L = \frac{1}{\sigma_{GPS}^2} A'_{GPS} y_{GPS} + \frac{1}{\sigma_{Swarm-A}^2} A'_{Swarm-A} y_{Swarm-A} + \frac{1}{\sigma_{Swarm-B}^2} A'_{Swarm-B} y_{Swarm-B} + \frac{1}{\sigma_{Swarm-C}^2} A'_{Swarm-C} y_{Swarm-C} \quad \text{رابطه (۱۵)}$$

$$x = N_{comb}^{-1} L \quad \text{رابطه (۱۶)}$$

همچنین x برآوردی از پارامترهای مجهول است. ماتریس‌های طرح هر دسته از مشاهدات به صورت روابط (۱۷) تا (۲۰) است.

برای $VTEC$ های مشاهداتی (GPS و سه ماهواره $Swarm$)، ماتریس طرح ضرایب هارمونیک‌های کروی (M_1) مطابق رابطه (۲۱) محاسبه می‌شود.

$$A_{GPS} = [M_1 \quad M_2 \quad M_3] \quad \text{رابطه (۱۷)}$$

$$A_{Swarm-A} = [M_1 \quad Bias_1] \quad \text{رابطه (۱۸)}$$

$$A_{Swarm-B} = [M_1 \quad Bias_2] \quad \text{رابطه (۱۹)}$$

$$A_{Swarm-C} = [M_1 \quad Bias_3] \quad \text{رابطه (۲۰)}$$

$$M_1 = \begin{bmatrix} \frac{\partial \Delta VTEC}{\partial a_{nm}} & \dots & \frac{\partial \Delta VTEC}{\partial b_{nm}} \end{bmatrix} \quad \text{رابطه (۲۱)}$$

در یک روش تکراری، واریانس با واحد $TECU^2$ را می‌توان به صورت رابطه (۲۶) تعیین کرد.

$$M_2 = \begin{bmatrix} \frac{\partial \Delta VTEC}{\partial br_1} & \dots & \frac{\partial \Delta VTEC}{\partial br_{Nr}} \end{bmatrix} \quad \text{رابطه (۲۲)}$$

$$M_3 = \begin{bmatrix} \frac{\partial \Delta VTEC}{\partial bs_1} & \dots & \frac{\partial \Delta VTEC}{\partial bs_{NS}} \end{bmatrix} \quad \text{رابطه (۲۳)}$$

به طوری که:

$$\frac{\partial VTEC}{\partial br} = -\frac{f_1^2 f_2^2}{40.3(f_2^2 - f_1^2)} \times \cos(z') \quad \text{رابطه (۲۴)}$$

$$\frac{\partial VTEC}{\partial bs} = -\frac{f_1^2 f_2^2}{40.3(f_2^2 - f_1^2)} \times \cos(z') \quad \text{رابطه (۲۵)}$$

$$\sigma_i^2 = \frac{e_i^t p_i e_i}{df} \quad \text{رابطه (۲۶)}$$

است. در ابتدا وزن نسبی اولیه مشاهده برابر با یک در نظر گرفته می‌شود و سپس، در هر تکرار، وزن نسبی

در روابط (۱۴) تا (۱۶)، A_{GPS} ، $A_{Swarm-A}$ ، $A_{Swarm-B}$ و $A_{Swarm-C}$ ، به ترتیب ماتریس‌های طرح مشاهدات GPS و $Swarm$ هستند (رابطه‌های (۱۷) تا (۲۰)). σ_{GPS}^2 ، $\sigma_{Swarm-A}^2$ ، $\sigma_{Swarm-B}^2$ و $\sigma_{Swarm-C}^2$ واریانس هر گروه مشاهده و y_{GPS} ، $y_{Swarm-A}$ ، $y_{Swarm-B}$ و $y_{Swarm-C}$ به ترتیب مشاهدات $\partial \Delta VTEC$ هر نوع (اختلاف $VTEC$ حاصل از GPS و $Swarm$ از مدل زمینه IRI) هستند.

برای $VTEC$ های مشاهداتی GPS ($\Delta VTEC$) در رابطه (۱۱)، ماتریس‌های طرح DCB ها (M_2 و M_3) به صورت روابط (۲۲) و (۲۳) تعیین می‌شوند.

در روابط (۲۲) تا (۲۶)، e_i بردار باقیمانده برای هر نوع مشاهدات، p_i ماتریس وزن مربوطه و df درجه آزادی

در نهایت، جذر میانگین مربعات C_{VTEC} که اصطلاحاً RMS شناخته می‌شود، از رابطه (۳۳) به دست می‌آید:

$$RMS_{VTEC} = \sqrt{F^T \hat{C} x F} \quad \text{رابطه (۳۳)}$$

مقدار RMS_{VTEC} در هر نقطه بیانگر دقت $\Delta VTEC$ برآورد شده در آن نقطه است. مقادیر RMS معمولاً در نقشه‌های جهانی شبکه‌ای معروف به نقشه‌های RMS بوده و همراه با نقشه‌های جهانی مقادیر برآورد شده ارائه می‌شوند [۵۳].

برای مقایسه نقشه‌های GIM به دست آمده با نقشه‌های GIM حاصل از IGS و در نتیجه بررسی میزان بهبود دقت مدل $IRI2016$ ، از پارامتر $RMSE$ استفاده گردیده است که توسط رابطه (۳۴) محاسبه می‌شود:

$$RMSE = \sqrt{\frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (VTEC_{i,GIM} - VTEC_{i,ref})^2} \quad \text{رابطه (۳۴)}$$

در رابطه (۳۴)، $VTEC_{i,GIM}$ ، $VTEC$ حاصل از نقشه‌های جهانی توسط مدل ارائه شده، $VTEC_{i,ref}$ مشاهدات $VTEC$ نقشه‌های GIM حاصل از IGS ، N تعداد کل $VTEC$ برآورد شده در بازه زمانی دو ساعته است [۲۹].

۴- بحث و نتایج

در این بخش خروجی‌های روش پیشنهادی برای ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ (روز از سال^۱ (DOY) ۲۷۱) و ۳ ژانویه ۲۰۱۸ (DOY) ۰۰۳) که به ترتیب دارای ضرایب $7 Kp$ و ۱ می‌باشند، آورده شده است. نتایج نشان می‌دهد که ترکیب مشاهدات دو ماموریت می‌تواند به طور موثری مدل تجربی $IRI2016$ را بهبود داده و مقادیر خطای مدل‌سازی را به ویژه در مناطق جنوبی و اقیانوس‌ها کاهش دهد.

۴-۱- مشاهدات GPS

توزیع جهانی نقاط IPP اندازه‌گیری‌های GPS بین ساعت ۰۸:۰۰ تا ۱۰:۰۰ UT روز ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷،

^۱ Day Of Year

انواع مختلف مشاهده با استفاده از رابطه (۱۴) به روز می‌شود. و پس از محاسبه ماتریس نرمال ترکیبی (N_{COMB} و L ، پارامترهای مجهول برآورد می‌شوند [۵۲]. این روند تکراری تا رسیدن به همگرایی در وزن نسبی (اختلاف دو وزن نسبی متوالی کمتر از 10^{-6}) ادامه می‌یابد. گروه مشاهدات با مقادیر بیشتر در وزن نسبی، نشان دهنده تاثیر بیشتر آن گروه مشاهدات در برآورد پارامترهای مجهول بوده و منجر به بردار باقی‌مانده کمتری می‌شود.

۳-۴- پارامترهای ارزیابی

جهت محاسبه دقت پارامتر برآورد شده $\Delta VTEC$ در رابطه (۱۱)، از اعمال قانون انتشار واریانس- کوواریانس به بسط هارمونیک‌های کروی استفاده شده است. با در نظر گرفتن مقدار برآورد شده $\Delta VTEC$ و تکرار رابطه (۱۱) داریم (رابطه (۲۷)):

$$\Delta VTEC(\beta, s) = \sum_{m=0}^{n_{max}} \sum_{n=0}^n \tilde{P}_{nm}(\sin \beta) (\hat{a}_{nm} \cos(ms) + \hat{b}_{nm} \sin(ms))$$

با توجه به خطی بودن رابطه (۲۷) نسبت به مجهولات، می‌توان رابطه بالا را در فرم ماتریسی به صورت رابطه (۲۸) نوشت:

$$\Delta VTEC(\beta, s) = Fx \quad \text{رابطه (۲۸)}$$

به طوری که:

$$R \quad \text{رابطه (۲۹)}$$

$$F^T = \left[\dots \quad \frac{\partial \Delta VTEC}{\partial \hat{a}_{nm}} \quad \frac{\partial \Delta VTEC}{\partial \hat{b}_{nm}} \quad \dots \right]_{1 \times (n+1)^2}$$

$$x = \left[\dots \quad \hat{a}_{nm} \quad \hat{b}_{nm} \quad \dots \right]_{1 \times (n+1)^2} \quad \text{رابطه (۳۰)}$$

در روابط بالا، x بردار پارامترهای مجهول و F بردار مشتقات جزئی است. با اعمال قانون انتشار واریانس- کوواریانس برای رابطه (۲۸)، خواهیم داشت:

$$C_{VTEC} = F^T \hat{C} x F \quad \text{رابطه (۳۱)}$$

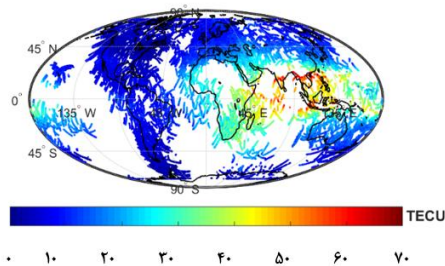
که در رابطه (۳۱)، $C_{\hat{x}}$ ماتریس کوواریانس پارامترهای مجهول سرشکن شده مدل مطابق رابطه (۳۲) می‌باشد:

$$C_{\hat{x}} = \sigma_{Comb}^2 N_{Comb}^{-1} \quad \text{رابطه (۳۲)}$$

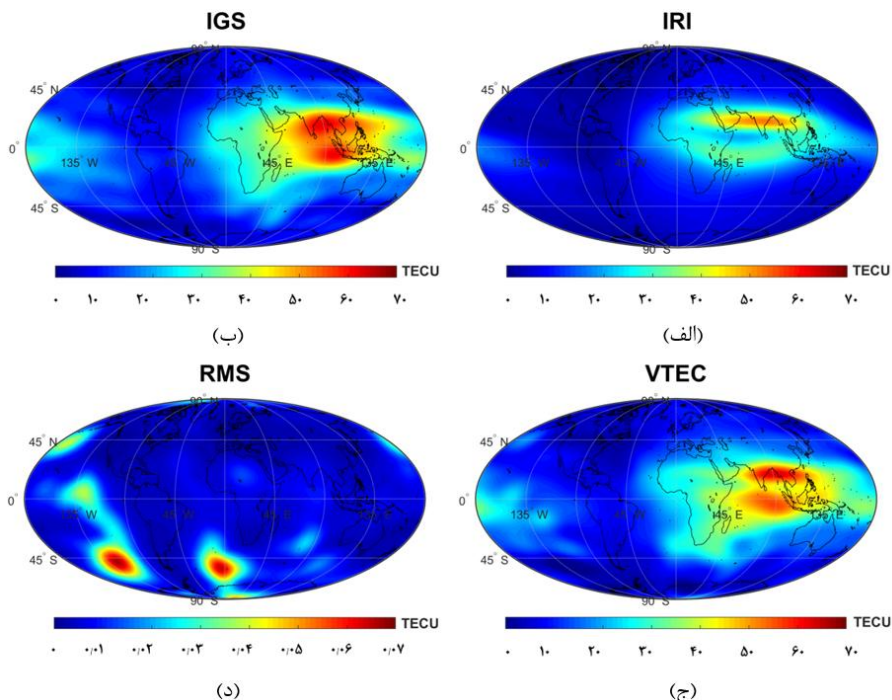
اقیانوس‌ها و مناطق جنوبی در شکل (۳-د) کمتر است، زیرا هیچ ایستگاه *IGS* در آن مناطق وجود ندارد. حداکثر خطای RMS 0.68 *TECU* با میانگین 0.10 *TECU* است. همچنین خطای *RMSE* مدل از 8.52 *TECU* به 3.01 *TECU* کاهش یافته است و با افزودن مشاهدات *GPS*، مدل تجربی *IRI2016* به طور چشمگیری بهبود یافت.

در شکل (۲) نشان داده شده است. کمبود مشاهدات *TEC* حاصل از *GPS* در اقیانوس‌ها و مناطق جنوبی، منجر به دقت پایین‌تر مدل‌سازی *VTEC* در این مناطق نسبت به سایر مناطق می‌شود.

شکل (۳) نشان‌دهنده نقشه *GIM* حاصل از مشاهدات *GPS* به همراه نقشه *RMS* مربوطه، مدل *IRI2016* به عنوان مدل زمینه و نقشه *GIM* حاصل از *IGS* در ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ در ساعت $09:00$ *UT* بر اساس این شکل، دقت نقشه حاصل از مدل‌سازی در



شکل ۲: توزیع نقاط *IPP* برای یک فاصله زمانی دو ساعته بین $08:00$ *UT* تا $10:00$ *UT* در ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷



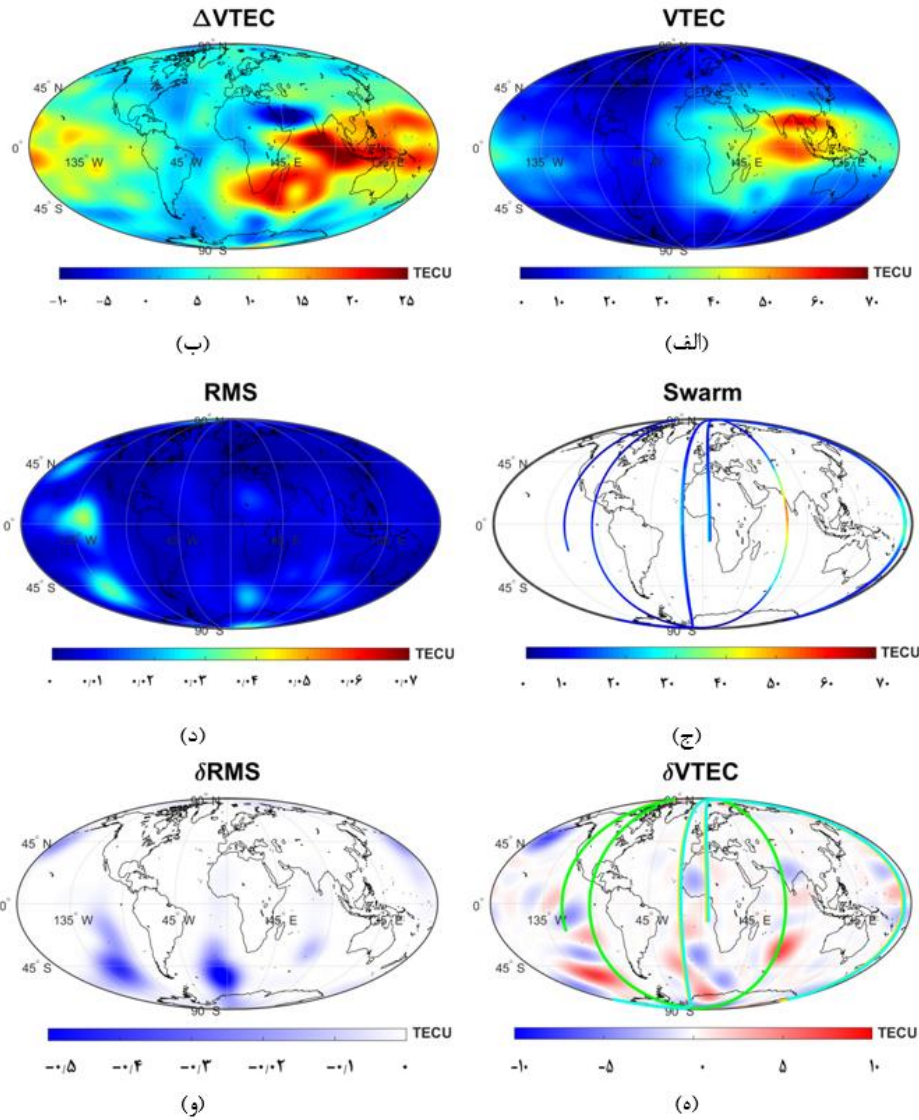
شکل ۳: (الف) مدل *IRI2016*، (ب) نقشه *GIM* حاصل از *IGS*، (ج) نقشه *GIM* حاصل از مدل‌سازی با استفاده از مشاهدات *GPS* و (د) نقشه *RMS* مدل‌سازی در ساعت $09:00$ *UT* در ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷.

۲-۴- مشاهدات GPS و Swarm

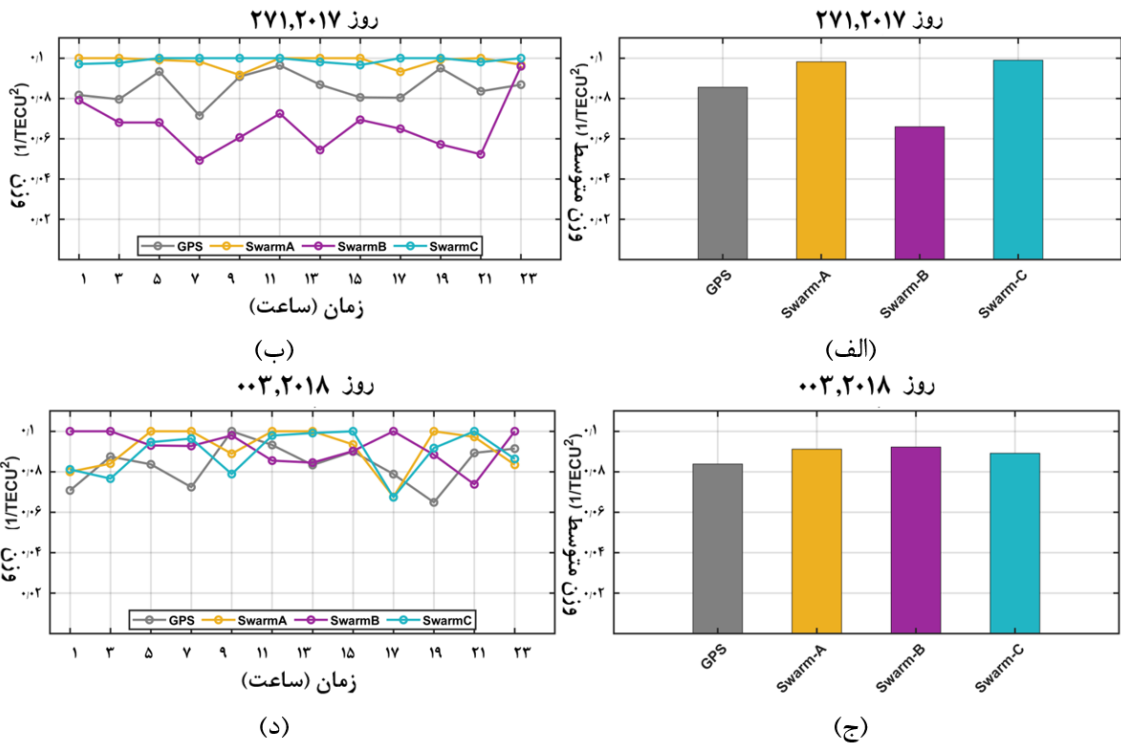
در این بخش، مشاهدات یونوسفری Swarm و GPS با استفاده از روش تخمین مولفه واریانس هلمرت برای محاسبه نقشه‌های GIM ترکیبی در روز تلفیق شده‌اند. همانطور که در بخش (۳-۲) ذکر شد، بایاس‌های سیستماتیک به عنوان پارامترهای ثابت در هر اپک مدل‌سازی در نظر گرفته شده و با سایر پارامترهای مجهول مدل (ضرایب هارمونیک‌های کروی تا درجه و مرتبه ۱۵ و مقادیر DCB) تخمین زده شده‌اند. وزن نسبی GPS و سه ماهواره Swarm به ترتیب ۰٫۲۲، ۰٫۲۳، ۰٫۱۴ و ۰٫۲۵، با واحد $1/TECU^2$ به دست آمده‌اند. شکل (۴) نقشه‌های GIM و RMS ترکیبی، نقشه $\Delta VTEC$ تخمین زده شده (بخش تصحیح)، مقادیر VTEC ماهواره‌های Swarm با بایاس سیستماتیک اعمال شده به همراه تغییرات نقشه‌های GIM و RMS را بین دو حالت مدل‌سازی با تلفیق مشاهدات GPS و Swarm به طور همزمان جهت بهبود مدل IRI2016 و مدل‌سازی با داده‌های GPS به تنهایی جهت بهبود مدل IRI2016 در ۰۹:۰۰ UT در ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ نشان می‌دهد. همانطور که در شکل (۴-۵) مشاهده می‌شود، افزودن مشاهدات Swarm علاوه بر مشاهدات GPS می‌تواند مقادیر VTEC را در اقیانوس‌ها و مناطقی که مشاهدات Swarm در دسترس است تغییر دهد. حداکثر کاهش مقادیر VTEC حدود ۹ TECU در جنوب اقیانوس اطلس و حداکثر افزایش حدود ۸ TECU در قطب جنوب است. در شکل (۴-۵)، میانگین کاهش RMS حدود ۰٫۰۳ TECU و حداکثر کاهش ۰٫۵۳ TECU در مناطق جنوبی برآورد شده است. همچنین مقدار خطای RMSE تقریباً ۰٫۵۷ TECU کاهش یافت. ارزیابی‌های عددی نشان می‌دهد که روش پیشنهادی می‌تواند مدل IRI را با ادغام داده‌های Swarm و GPS بهبود بخشد.

شکل (۵) وزن نسبی مشاهدات نرمالیز شده GPS و سه ماهواره‌ی Swarm را با روش مدل‌سازی ارائه شده در ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ و ۳ ژانویه ۲۰۱۸ نشان می‌دهد. از مقایسه وزن‌های محاسباتی چهار گروه مختلف (شامل سه ماهواره Swarm و GPS) با استفاده از روش تخمین مولفه واریانس هلمرت، می‌توان دریافت که Swarm-C و Swarm-B به ترتیب دارای بیشترین و کمترین وزن نسبی نرمالیز در روز ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ می‌باشند. همچنین Swarm-B و GPS به ترتیب دارای بیشترین و کمترین وزن نسبی نرمالیز در روز ۳ ژانویه ۲۰۱۸ می‌باشند. وزن نسبی نرمالیز بیشتر ماهواره‌های Swarm نشان می‌دهد که نقشه‌های نهایی GIM ترکیبی در مناطقی که مشاهدات Swarm حضور دارند، بیشتر تحت تأثیر داده‌های Swarm قرار می‌گیرند و بردار باقی مانده مشاهدات Swarm کوچکتر خواهد بود [۲۶].

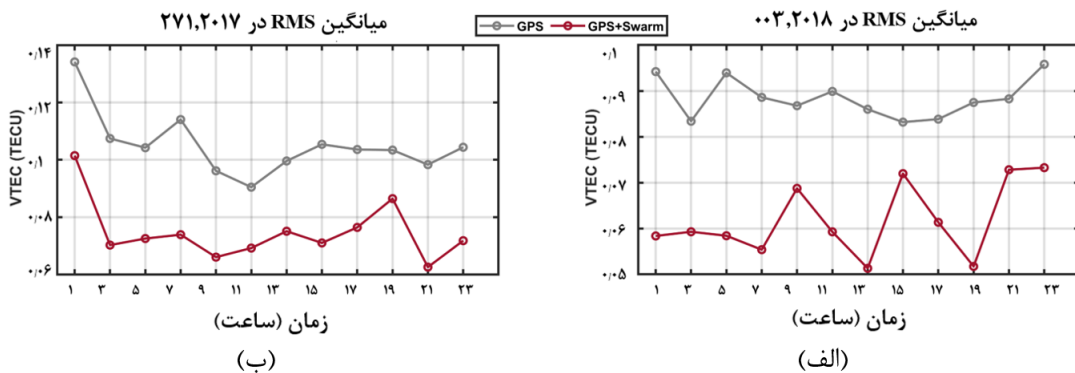
میانگین مقادیر RMS برای ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ و ۳ ژانویه ۲۰۱۸ در شکل (۶) نشان داده شده است. این شکل نشان می‌دهد که با تلفیق مشاهدات Swarm با مشاهدات GPS، سری زمانی میانگین RMS نسبت به حالت مدل‌سازی با استفاده از مشاهدات GPS، به صورت میانگین ۰٫۰۳۰ TECU معادل ۳۴ درصد در روز ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ و ۰٫۰۲۷ TECU معادل ۳۰ درصد در روز ۳ ژانویه ۲۰۱۸، کاهش یافت. در نتیجه تلفیق مشاهدات Swarm با GPS، می‌تواند دقت و قابلیت اطمینان نقشه‌های جهانی یونوسفر و در نتیجه دقت و قابلیت اطمینان مدل IRI2016 را افزایش دهد.



شکل ۴: الف) نقشه GIM ترکیبی، ب) $\Delta VTEC$ تخمین زده شده، ج) مقادیر $VTEC$ ماهواره های $Swarm$ با بایاس سیستماتیک اعمال شده، د) نقشه RMS ترکیبی، ه) اختلاف نقشه های GIM و د) اختلاف نقشه های RMS بین حالت مدل سازی با تلفیق داده های $Swarm$ و GPS و حالت مدل سازی با داده های GPS در ساعت $09:00 UT$ در ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ (در شکل ۴-ج)، رنگ زرد، سبز و فیروزه ای به ترتیب ردپاهای ماهواره های $Swarm-A$ ، $Swarm-B$ و $Swarm-C$ بین ساعت $08:00$ تا $10:00 UT$ می باشند.



شکل ۵: (الف) وزن نسبی نرمالیز شده چهار گروه مشاهداتی و (ب) میانگین وزن نسبی هر گروه مشاهداتی طی ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷، (ج) وزن نسبی نرمالیز شده چهار گروه مشاهداتی و (د) میانگین وزن نسبی هر گروه مشاهداتی طی ۳ ژانویه ۲۰۱۸.



شکل ۶: (الف) سری زمانی میانگین مقادیر RMS در روز ۳ ژانویه (۰۰۳ DOY) ۲۰۱۸ و (ب) سری زمانی میانگین مقادیر RMS در روز ۲۸ سپتامبر (۲۷۱ DOY) ۲۰۱۷.

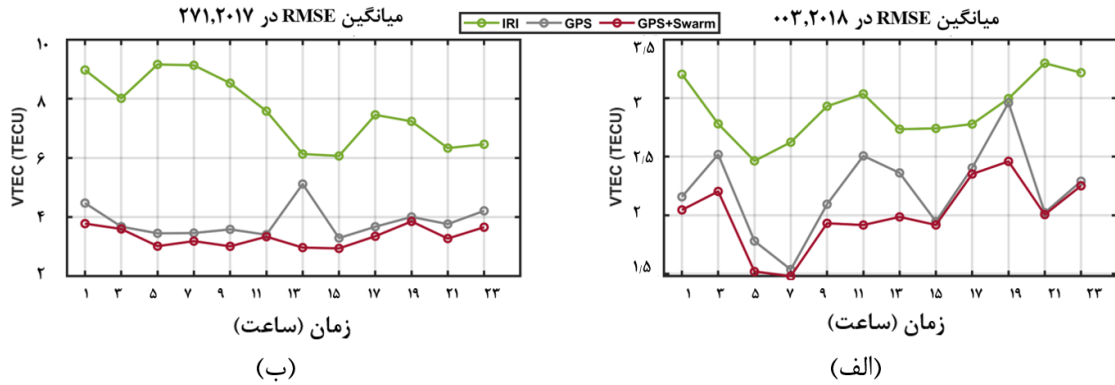
شکل (۷) مقادیر $RMSE$ را در طول ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ و ۳ ژانویه ۲۰۱۸ نشان می‌دهد. مطابق این شکل، استفاده از داده‌های GPS و $Swarm$ به صورت همزمان، می‌تواند دقت و صحت مدل $IRI2016$ را تا ۶۱۴ تا ۶۱۴

شکل (۸) درصد بهبود میانگین RMS با افزودن مشاهدات $Swarm$ به مشاهدات GPS و درصد بهبود

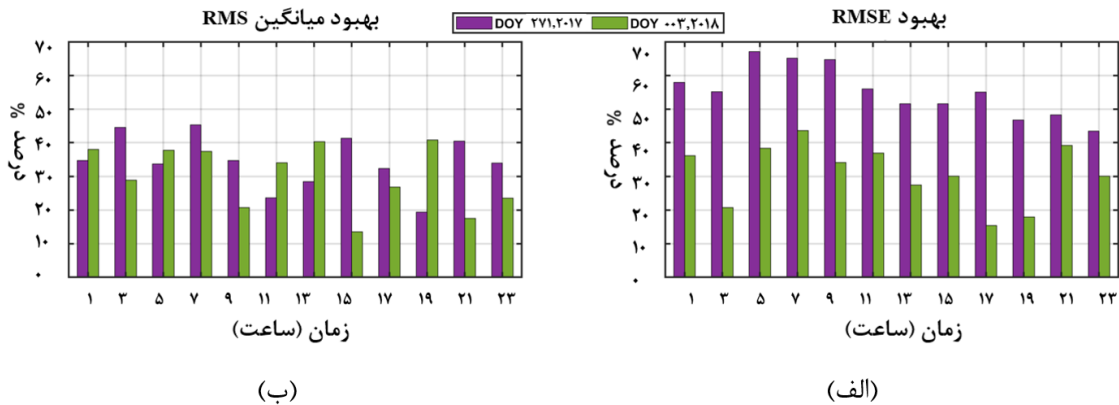
شکل (۷) مقادیر $RMSE$ را در طول ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ و ۳ ژانویه ۲۰۱۸ نشان می‌دهد. مطابق این شکل، استفاده از داده‌های GPS و $Swarm$ به صورت همزمان، می‌تواند دقت و صحت مدل $IRI2016$ را تا ۶۱۴ تا ۶۱۴

نشان می‌دهد.

RMSE نقشه‌های ترکیبی نسبت به مدل *IRI2016* را در ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ و ۳ ژانویه ۲۰۱۸



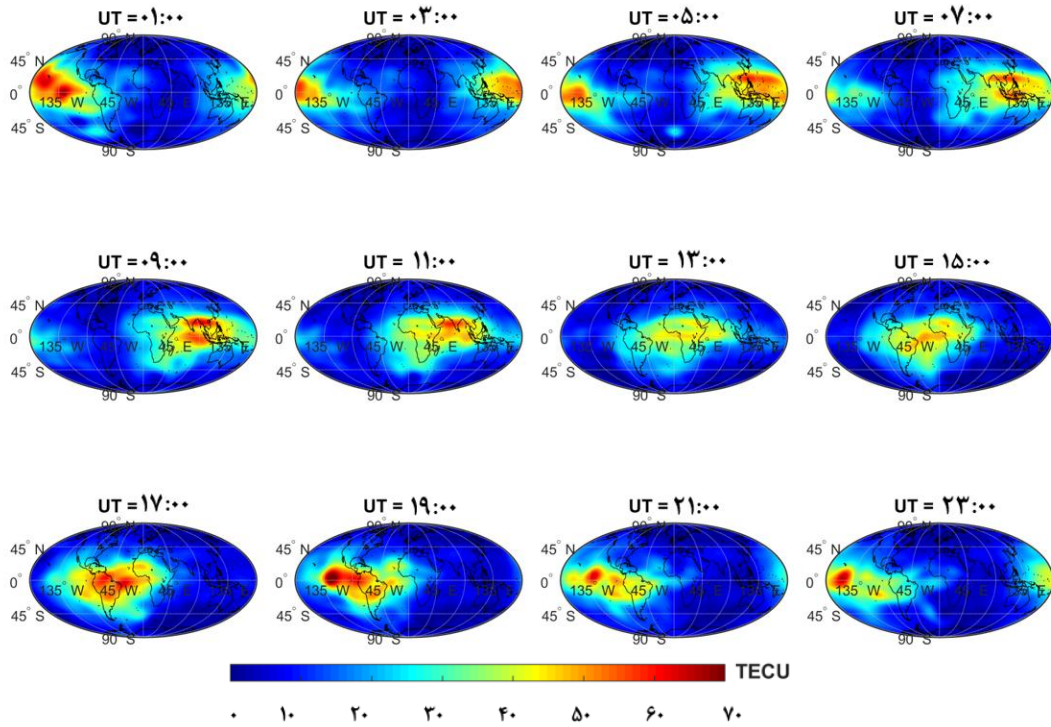
شکل ۷: الف) سری زمانی مقادیر *RMSE* در روز ۳ ژانویه (۰۰۳ *DOY*) ۲۰۱۸ و ب) سری زمانی مقادیر *RMSE* در روز ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ (۲۷۱ *DOY*)



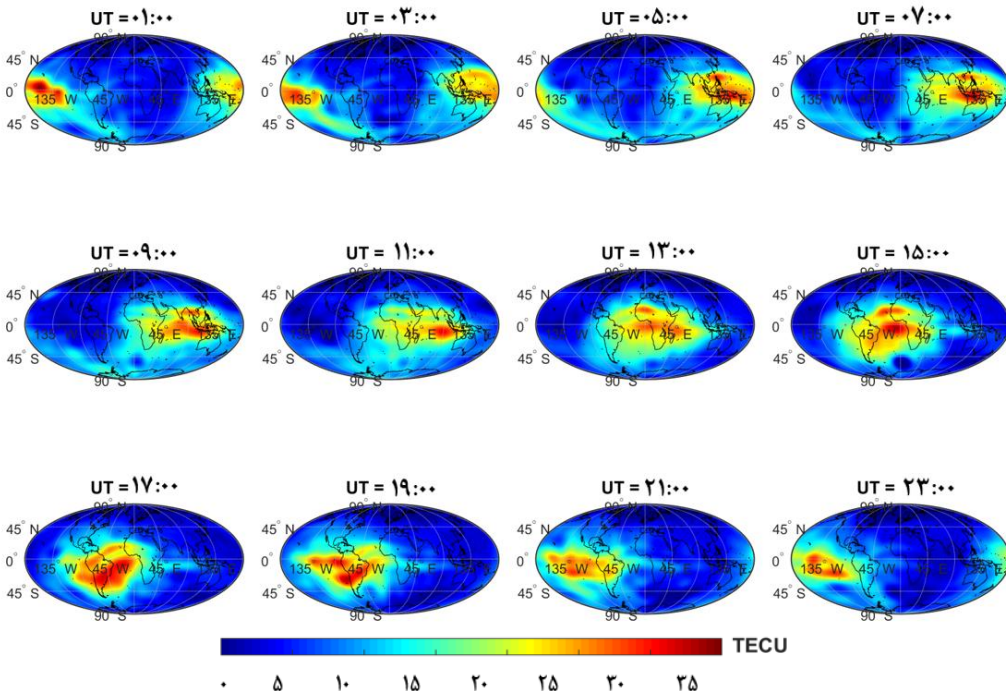
شکل ۸: الف) درصد بهبود مقادیر *RMSE* و ب) درصد بهبود میانگین مقادیر *RMS* در طول ۲۸ سپتامبر (۲۷۱ *DOY*) ۲۰۱۷ و ۳ ژانویه (۰۰۳ *DOY*) ۲۰۱۸

[۴۳/۶۱] درصد در ۳ ژانویه ۲۰۱۸ کاهش یافت که بیانگر بهبود دقت مدل *IRI2016* می‌باشد. با توجه به کاهش مقدار *RMS* و *RMSE* مطابق شکل‌های (۶) تا (۸)، افزایش دقت و صحت مدل *IRI2016* با استفاده از مشاهدات *GPS* و *Swarm* مشهود است. در ادامه نقشه‌های ترکیبی دو ساعته با استفاده از تلفیق مشاهدات *GPS* و *Swarm* در طول ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ و ۳ ژانویه ۲۰۱۸ به ترتیب در شکل‌های (۹) و (۱۰) نشان داده شده است.

بر اساس نتایج آماری ارائه شده در این شکل، استفاده از مشاهدات دو ماموریت در مقایسه با استفاده از مشاهدات *GPS* به تنهایی، می‌تواند میانگین مقادیر *RMS* را در محدوده [۱۹/۳۳ ، ۴۵/۲۸] درصد و [۱۳/۴۷ ، ۴۰/۸۱] درصد به ترتیب طی ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ و ۳ ژانویه ۲۰۱۸ کاهش دهد. همچنین خطای *RMSE* نقشه‌های ترکیبی نسبت به خطای *RMSE* مدل *IRI2016* در محدوده [۴۳/۳۹ ، ۶۷/۰۷] درصد در طول ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ و [۱۵/۳۵ ،



شکل ۹: نقشه های جهانی یونوسفر ترکیبی در طول ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷



شکل ۱۰: نقشه های جهانی یونوسفر ترکیبی در طول ۳ ژانویه ۲۰۱۸

۵- نتیجه گیری

در این مقاله، از مشاهدات *VTEC* به دست آمده از *GPS* و *Swarm* برای بهبود دقت و صحت نقشه‌های جهانی یونوسفر *IRI2016* در دو روز با ضریب *Kp* بالا حدود ۷ (میانگین خطای *RMSE* برابر 7.58 *TECU*) و ضریب *Kp* پایین حدود ۱ (میانگین خطای *RMSE* برابر 2.90 *TECU*) استفاده شده است. در مجموع از اندازه‌گیری‌های ۴۸۵ ایستگاه *IGS* استفاده شده و مقادیر *DCB* ماهواره‌ها و گیرنده‌ها به عنوان مقادیر مجهول در نظر گرفته شده است. که این فرضیه امکان استفاده از اندازه‌گیری‌های ایستگاه‌های *GNSS* بیشتری را فراهم می‌کند. بایاس‌های سیستماتیک سه ماهواره *Swarm* به عنوان مقادیر مجهول ثابت در هر فاصله دو ساعته (قدرت تفکیک زمانی مدل) در نظر گرفته شده اند. مقادیر *DCB* ماهواره‌ها و گیرنده‌ها و بایاس‌های سیستماتیک همراه با پارامترهای مجهول مدل با روش سرشکنی کمترین مربعات تخمین زده می‌شوند. هم چنین، برای تعیین وزن نسبی دقیق گروه‌های مختلف مشاهده‌ای، از روش تخمین مولفه واریانس هلمرت استفاده شده است و وزن‌های نسبی ماهواره‌های *Swarm* بیشتر از وزن نسبی *GPS* به دست آمده است. در این مطالعه، برای اولین بار، از *VTEC* های حاصل از اندازه‌گیری‌های *Swarm* برای افزایش دقت و قابلیت اطمینان *IRI2016* استفاده شده است.

مراجع

- [1] N. Blaunstein, and E. Plohotniuc, "Ionosphere and applied aspects of radio communication and radar", CRC press, 2008.
- [2] B. Hofmann-Wellenhof, H. Lichtenegger, and E. Wasle, "GNSS—global navigation satellite systems: GPS, GLONASS, Galileo, and more", Springer Science & Business Media, 2007.
- [3] J. S. Subirana, J. J. Zornoza, and M. Hernández-Pajares, "Gnss data processing. volume 1: Fundamentals and algorithms", ESA Communications ESTEC, PO Box, vol. 299, p. 2200, 2013.
- [4] K. Su, S. Jin, and M. M. Hoque, "Evaluation of ionospheric delay effects on multi-GNSS positioning performance", Remote Sensing, vol. 11, no. 2, p. 171, 2019.
- [5] L. Liu, and Y. Chen, "Statistical analysis on the solar activity variations of the TEC derived at JPL from global GPS observations", J. Geophys. Res, vol. 114, p. A10311, 2009.
- [6] O. Maltseva, N. Mozhaeva, O. Poltavsky,

مقایسه بین نقشه‌های *GIM* ترکیبی و نقشه‌های *GIM* به دست آمده با استفاده از داده‌های *GPS*. نشان داد که در عرض‌های جغرافیایی مختلف، میانگین مقادیر *RMS* در بازه $[19.33, 45.28]$ درصد در روز با ضریب *Kp* بالا و $[40.81, 13.47]$ درصد در روز با ضریب *Kp* پایین کاهش یافتند. علاوه بر این، با تلفیق مشاهدات *Swarm* با مشاهدات *GPS*، سری زمانی میانگین *RMS* نسبت به حالت مدل‌سازی با استفاده از مشاهدات *GPS*، به صورت میانگین 0.30 *TECU* معادل ۳۴ درصد در روز ۲۸ سپتامبر ۲۰۱۷ و 0.27 *TECU* معادل ۳۰ درصد در روز ۳ ژانویه ۲۰۱۸، کاهش یافت که بیانگر تاثیر مشاهدات *Swarm* در افزایش دقت و صحت نقشه‌های *GIM* ترکیبی و در نتیجه مدل *IRI2016* خواهد بود. همچنین خطای *RMSE* نقشه‌های *GIM* ترکیبی نسبت به مدل *IRI2016* در محدوده $[43.39, 67.07]$ درصد در روز ضریب *Kp* بالا و $[15.35, 43.61]$ درصد در روز ضریب *Kp* پایین کاهش یافت. با توجه به نتایج آماری، می‌توان گفت مدل ترکیبی ارائه شده دقت و صحت مدل *IRI2016* را افزایش می‌دهد. در ادامه این مطالعه، می‌توان جهت افزایش دقت و صحت مدل *IRI*، از سایر مشاهدات ژئودتیکی همانند مشاهدات ارتفاع‌سنجی ماهواره‌ای با پوشش مناسب در اقیانوس‌ها و یا مشاهدات ماهواره‌های *COSMIC* با پوشش مناسب جهانی استفاده نمود.

- and G. Zhabankov, "Use of TEC global maps and the IRI model to study ionospheric response to geomagnetic disturbances", *Advances in Space Research*, vol. 49, no. 6, pp. 1076-1087, 2012.
- [7] N. Dashora, and S. Suresh, "Characteristics of low - latitude TEC during solar cycles 23 and 24 using global ionospheric maps (GIMs) over Indian sector", *Journal of Geophysical Research: Space Physics*, vol. 120, no. 6, pp. 5176-5193, 2015.
- [8] S. Jin, R. Jin, and H. Kutoglu, "Positive and negative ionospheric responses to the March 2015 geomagnetic storm from BDS observations", *Journal of Geodesy*, vol. 91, no. 6, pp. 613-626, 2017.
- [9] C. Gao, S. Jin, and L. Yuan, "Ionospheric Responses to the June 2015 Geomagnetic Storm from Ground and LEO GNSS Observations", *Remote Sensing*, vol. 12, no. 14, p. 2200, 2020.
- [10] M. Karki, et al. , "GPS Observations of Ionospheric TEC Variations during 2015 Mw 7.8 Nepal Earthquake", *Earth and Space Science Open Archive ESSOAr*, 2020.
- [11] R. W. Schunk et al. , "Global assimilation of ionospheric measurements (GAIM) ", *Radio Science*, vol. 39, no. 1, 2004.
- [12] J. Ping et al. , "Regional ionosphere map over Japanese Islands", *Earth, planets and space*, vol. 54, no. 12, pp. e13-e16, 2002.
- [13] M. Schmidt, "Wavelet modelling in support of IRI", *Advances in Space Research*, vol. 39, no. 5, pp. 932-940, 2007.
- [14] M. Schmidt, D. Dettmering, M. Mößner, Y. Wang, and J. Zhang, "Comparison of spherical harmonic and B spline models for the vertical total electron content", *Radio Science*, vol. 46, no. 6, 2011.
- [15] E. Erdogan, M. Schmidt, F. Seitz, and M. Durmaz, "Near real-time estimation of ionosphere vertical total electron content from GNSS satellites using B-splines in a Kalman filter", in *Annales Geophysicae*, 2017, vol. 35, no. 2: Copernicus GmbH, pp. 263-277.
- [16] D. Bilitza, "International reference ionosphere 2000", *Radio Science*, vol. 36, no. 2, pp. 261-275, 2001.
- [17] J. A. Klobuchar, "Ionospheric time-delay algorithm for single-frequency GPS users", *IEEE Transactions on aerospace and electronic systems*, no. 3, pp. 325-331, 1987.
- [18] S. Kumar, E. L. Tan, and D. S. Murti, "Impacts of solar activity on performance of the IRI-2012 model predictions from low to mid latitudes", *Earth, Planets and Space*, vol. 67, no. 1, pp. 1-17, 2015.
- [19] P. Bhuyan, and R. R. Borah, "TEC derived from GPS network in India and comparison with the IRI", *Advances in Space Research*, vol. 39, no. 5, pp. 830-840, 2007.
- [20] P. Coisson, S. Radicella, L. Ciruolo, R. Leitinger, and B. Nava, "Global validation of IRI TEC for high and medium solar activity conditions", *Advances in space research*, vol. 42, no. 4, pp. 770-775, 2008.
- [21] O. Olwendo, P. Baki, P. Cilliers, C. Mito, and P. Doherty, "Comparison of GPS TEC variations with IRI-2007 TEC prediction at equatorial latitudes during a low solar activity (2009–2011) phase over the Kenyan region", *Advances in Space Research*, vol. 52, no. 10, pp. 1770-1779, 2013.
- [22] X. Wang, Q. Wan, T. Maruyama, G. Ma, J. Li, and J. Fan, "Comparison of global TEC between IRI TEC and GPS TEC in the spring of 2006", in *2017 XXXIInd General Assembly and Scientific Symposium of the International Union of Radio Science (URSI GASS)*, 2017: IEEE, pp. 1-3.
- [23] C. Shi, T. Zhang, C. Wang, Z. Wang, and L. Fan, "Comparison of IRI-2016 model with IGS VTEC maps during low and high solar activity period", *Results in Physics*, vol. 12, pp. 555-561, 2019.

- [24] S. Rao, M. Chakraborty, S. Kumar, and A. Singh, "Low-latitude ionospheric response from GPS, IRI and TIE-GCM TEC to Solar Cycle 24", *Astrophysics and Space Science*, vol. 364, no. 12, pp. 1-14, 2019.
- [25] S. Todorova, T. Hobiger, and H. Schuh, "Using the global navigation satellite system and satellite altimetry for combined global ionosphere maps", *Advances in Space Research*, vol. 42, no. 4, pp. 727-736, 2008.
- [26] M. Alizadeh, H. Schuh, S. Todorova, and M. Schmidt, "Global ionosphere maps of VTEC from GNSS, satellite altimetry, and Formosat-3/COSMIC data", *Journal of Geodesy*, vol. 85, no. 12, pp. 975-987, 2011.
- [27] P. Chen, W. Yao, and X. Zhu, "Combination of ground-and space-based data to establish a global ionospheric grid model", *IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing*, vol. 53, no. 2, pp. 1073-1081, 2014.
- [28] P. Chen, Y. Yao, and W. Yao, "Global ionosphere maps based on GNSS, satellite altimetry, radio occultation and DORIS", *GPS solutions*, vol. 21, no. 2, pp. 639-650, 2017.
- [29] Y. Yao, L. Liu, J. Kong, and C. Zhai, "Global ionospheric modeling based on multi-GNSS, satellite altimetry, and Formosat-3/COSMIC data", *GPS Solutions*, vol. 22, no. 4, pp. 1-12, 2018.
- [30] W. Liang, M. Limberger, M. Schmidt, D. Dettmering, and U. Hugentobler, "Combination of ground-and space-based GPS data for the determination of a multi-scale regional 4-D ionosphere model", in *IAG 150 Years: Springer*, 2015, pp. 751-758.
- [31] S. Todorova, "Combination of space geodetic techniques for global mapping of the ionosphere", 2008.
- [32] C. Brunini, A. Meza, and W. Bosch, "Temporal and spatial variability of the bias between TOPEX-and GPS-derived total electron content", *Journal of Geodesy*, vol. 79, no. 4-5, pp. 175-188, 2005.
- [33] E. Friis-Christensen, H. Lühr, and G. Hulot, "Swarm: A constellation to study the Earth's magnetic field", *Earth, planets and space*, vol. 58, no. 4, pp. 351-358, 2006.
- [34] L. Goodwin, et al. , "Swarm in situ observations of F region polar cap patches created by cusp precipitation", *Geophysical Research Letters*, vol. 42, no. 4, pp. 996-1003, 2015.
- [35] A. T. Chartier, C. N. Mitchell, and E. S. Miller, "Annual occurrence rates of ionospheric polar cap patches observed using Swarm", *Journal of Geophysical Research: Space Physics*, vol. 123, no. 3, pp. 2327-2335, 2018.
- [36] M. Pezzopane, and A. Pignalberi, "The ESA Swarm mission to help ionospheric modeling: a new NeQuick topside formulation for mid-latitude regions", *Scientific reports*, vol. 9, no. 1, pp. 1-12, 2019.
- [37] O. A. AbuElezz, P. J. Cilliers, A. M. Mahrous, A. M. Yassen, and M. Youssef, "A proposed method for improving the IRI2016 model by means of Swarm over the American Sector during the event of 5-11 September 2017", *Advances in Space Research*, 2021.
- [38] A. Fæhn Follestad, L. B. N. Clausen, W. J. Miloch, J. van den IJssel, and R. Haagmans, "Two - Dimensional Reconstruction of Ionospheric Plasma Density Variations Using Swarm" , *Space Weather*, vol. 18, no. 6, p. e2019SW002406, 2020.
- [39] S. Schaer, "Mapping and predicting the Earth's ionosphere using the Global Positioning System", Bern, 1999.
- [40] M. Hernández-Pajares, et al. , "The IGS VTEC maps: a reliable source of ionospheric information since 1998", *Journal of Geodesy*, vol. 83, no. 3-4, pp. 263-275, 2009.
- [41] D. Bilitza, L.-A. McKinnell, B. Reinisch, and T. Fuller-Rowell, "The international

- reference ionosphere today and in the future”, *Journal of Geodesy*, vol. 85, no. 12, pp. 909-920, 2011.
- [42] D. Bilitza, et al. ,“ The International Reference Ionosphere 2012—a model of international collaboration”, *Journal of Space Weather and Space Climate*, vol. 4, p. A07, 2014.
- [43] L. Ciraolo, F. Azpilicueta, C. Brunini, A. Meza, and S. Radicella,“ Calibration errors on experimental slant total electron content (TEC) determined with GPS”, *Journal of Geodesy*, vol. 81, no. 2, pp. 111-120, 2007.
- [44] A. Mannucci, B. Wilson, D. Yuan, C. Ho, U. Lindqwister, and T. Runge,“ A global mapping technique for GPS-derived ionospheric total electron content measurements”, *Radio science*, vol. 33, no. 3, pp. 565-582, 1998.
- [45] U. Hugentobler, et al. ,“ CODE IGS analysis center technical report 2002”, ed.
- [46] N. Olsen et al. ,“ The Swarm satellite constellation application and research facility (SCARF) and Swarm data products”, *Earth, Planets and Space*, vol. 65, no. 11, pp. 1189-1200, 2013.
- [47] F. Yin, H. Lühr, J. Park, and L. Wang, “ Comprehensive analysis of the magnetic signatures of small - scale traveling ionospheric disturbances, as observed by Swarm ” , *Journal of Geophysical Research: Space Physics*, vol. 124, no. 12, pp. 10794-10815, 2019.
- [48] G. Kervalishvili,“ Swarm L2 TEC product description”, SW-TR-GFZ-GS-0007, rev. 4. Technical report, European Space Agency (ESA ..., 2017.
- [49] M. Noja, C. Stolle, J. Park, and H. Lühr,“ Long-term analysis of ionospheric polar patches based on CHAMP TEC data”, *Radio Science*, vol. 48, no. 3, pp. 289-301, 2013.
- [50] D. Dettmering, M. Schmidt, R. Heinkelmann, and M. Seitz,“ Combination of different space-geodetic observations for regional ionosphere modeling”, *Journal of Geodesy*, vol. 85, no. 12, pp. 989-998, 2011.
- [51] G. Jee, H. B. Lee, Y. Kim, J. K. Chung, and J. Cho,“ Assessment of GPS global ionosphere maps (GIM) by comparison between CODE GIM and TOPEX/Jason TEC data: Ionospheric perspective”, *Journal of Geophysical Research: Space Physics*, vol. 115, no. A10, 2010.
- [52] A. Amiri-Simkooei,“ Least-squares variance component estimation: theory and GPS applications”, 2007.
- [53] M. Alizadeh,“ Multi-Dimensional modeling of the ionospheric parameters, using space geodetic techniques”, *Techn. Univ. Wien*, 2013.



The Improvement of IRI2016 global maps by the integration of Swarm and GPS observations

Sedigheh Karimi¹, Mohamad Ali Sharifi^{2*}, Saeed Farzaneh³

1- MSc student, School of Surveying and Geospatial Engineering, College of Engineering, University of Tehran, Tehran, Iran

2- Associate professor, School of Surveying and Geospatial Engineering, College of Engineering, University of Tehran, Tehran, Iran

3- Assistant Professor, School of Surveying and Geospatial Engineering, College of Engineering, University of Tehran, Tehran, Iran

Abstract

This paper presents a model, the International Reference Model 2016 (IRI), in order to improve the vertical total electron content (VTEC) maps by combining Swarm observations with global positioning system (GPS) ones. The proposed model consists of two parts: the background model and the corrections. In this paper, the IRI2016 model was selected as the background model and the corrections were modeled by spherical harmonic expansion functions up to the degree and rank 15 in a Sun-fixed reference frame. In the combination of VTECs derived from Swarm and GPS, the systematic biases of Swarm satellites are considered as unknown constant parameters in each epoch of modeling. Besides, in order to take the different accuracy levels of observational groups into consideration, the Helmert variance component estimation method is used. To evaluate the proposed model, the two-dimensional combined global ionosphere maps (GIMs) are constructed on the 28th of September 2017 and the 3rd of January 2018 with 7 and 1 kp-indices values, respectively. The comparison of the combined GIM maps with the International GNSS Service (IGS) GIM maps, shows that the combined model is more compatible with IGS maps, and adding Swarm and GPS observations to the IRI2016 background model can significantly improve the IRI2016 model, especially in oceanic regions. The results show that the root mean square (RMS) and root mean square error (RMSE) maps are decreased about 19% to 45% and 43% to 67% for the day with high Kp-index and about 13% to 40% and 15% to 43% for the day with low Kp-index, respectively.

Key words: Total electron content (TEC), Swarm, GPS, IRI2016 model, variance component estimation.