

## مدل‌سازی وارون مارکوارت بی‌هنجری گرانی ساختارهای تاقدیسی و ناودیسی بر اساس تباین چگالی سهموی (مطالعه موردی: ناحیه کرند)

عطاء حق‌زاده<sup>۱</sup>\* و سانا ز سیدی‌صاحب‌باری<sup>۲</sup>

۱- دانشجوی دکتری، گروه زمین‌شناسی، دانشکده علوم، دانشگاه اصفهان، اصفهان

۲- گروه مهندسی عمران، موسسه آموزش عالی نبی اکرم(ص)، تبریز

\* eshagh@ut.ac.ir نویسنده مسئول:

نوع مقاله: مطالعه موردی

دریافت: ۹۹/۸/۳۰ پذیرش: ۹۹/۱۱/۱

### چکیده

در این مقاله روشی بر اساس مدل‌سازی وارون مارکوارت دو بعدی ساختارهای تاقدیسی و ناودیسی با استفاده از داده میدان گرانی ارائه و تباین چگالی اعمق مختلف زمین بر اساس تابع تباین چگالی سهموی محاسبه می‌گردد. در این روش ساختارهای چین خورده از نظر هندسی به مثلث متساوی‌الساقین شبیه می‌شود. داده گرانی بوگه شامل گرانی منطقه‌ای و محلی می‌باشد و نیاز است تا اثر گرانی منطقه‌ای حذف گردد. روش‌های مختلفی برای این منظور ارائه شده است؛ اما در بهترین حالت نیز اثر میدان گرانی منطقه‌ای بطور کامل حذف نمی‌شود. در این مقاله، کارایی روش برای بی‌هنجری‌های گرانی مربوط به مدل‌های مصنوعی تاقدیسی و ناودیسی، با و بدون بی‌هنجری گرانی منطقه‌ای مورد بررسی قرار می‌گیرد. در این روش با بکارگیری روش بهینه‌سازی مارکوارت پارامترهای عمق بالا و پائین و زاویه ساق‌های مثلث، با تکرار تغییر می‌کنند تا اینکه خطای بین داده‌های گرانی محاسبه‌ای و مشاهده‌ای از حد تعیین شده کمتر گردد. نتایج بدست آمده عملکرد قابل قبول الگوییتم نوشته شده را نشان می‌دهند. همچنین داده‌های گرانی واقعی مربوط به ناحیه کرند استان گلستان مورد تجزیه و تحلیل قرار می‌گیرند تا شکل و عمق ساختارهای چین خورده که می‌توانند بعنوان تله‌های هیدرولیکی در منطقه مورد مطالعه عمل کنند، تعیین گردد. خروجی این روش در واقع عمق نهشته‌ها موجود در منطقه مورد مطالعه که روی سنگ بستر واقع شده‌اند را نشان می‌دهد. مدل سه بعدی ساختارهای چین خورده مدفون در زیر نهشته‌ها حاصل از وارون‌سازی مارکوارت، عمق بالای تاقدیس را در حدود ۲۸۰۰ متر، عمق پایین تاقدیس یا بالای ناودیس که تقریباً مطابق با داده گرانی صفر می‌باشد را در حدود ۴۲۰۰ متر و عمق پایین ناودیس را در حدود ۵۶۰۰ متر تخمین زده است.

**واژه‌های کلیدی:** بی‌هنجری‌های گرانی، تباین چگالی سهموی، ساختارهای تاقدیسی و ناودیسی، کرند، وارون‌سازی مارکوارت

### توضیح شکل هندسی ساختارهای تاقدیسی و ناودیسی

جهت تجزیه و تحلیل بی‌هنجری‌های گرانی مورد استفاده قرار می‌گیرند (چاکراوارتی و ساندار ارجان، ۲۰۰۷؛ اسحق‌زاده و همکاران، ۲۰۲۰). بهینه‌سازی بی‌هنجری گرانی یک فرآیند ریاضی برای برآورد پارامترهای مدل در حالت‌های تاقدیسی و ناودیسی مانند عمق بالا و پائین و زاویه ساق‌های مثلث متساوی‌الساقین و همچنین ضرائب بی‌هنجری منطقه‌ای می‌باشد. یکی از روش‌های بهینه‌سازی، روش مارکوارت می‌باشد که بطور گستردگی در بسیاری از مطالعات ژئوفیزیکی، بخصوص روش‌های تحلیل میدان‌های پتانسیل کاربرد دارد (چاکراوارتی و ساندار ارجان، ۲۰۰۷؛ اسحق‌زاده و همکاران، ۲۰۱۹؛ اسحق‌زاده و همکاران، ۲۰۲۰).

### ۱- پیشگفتار

تاقدیس‌ها و ناودیس‌ها در زمرة ساختارهای زمین‌شناسی بسیار مهم در اکتشافات هیدرولیکی بشمار می‌آیند. بسیاری از موارد پژوهشی در زمینه ساختارهای چین خورده بوسیله لیونس (۱۹۵۶) انجام پذیرفت و کاربردهای موفق روش‌های ژئوفیزیکی برای مشخص کردن ساختارهای تاقدیسی بوسیله وی مطرح شده است. همچنین روش‌های زیادی جهت تخمین عمق نهشته‌ها و در نتیجه مدل‌سازی شکل سنگ بستر ارائه شده است (آلساندرو و همکاران، ۱۹۸۳؛ چای و هینز، ۱۹۸۸؛ چاکراوارتی و ساندار ارجان، ۲۰۰۵؛ اسحق‌زاده و کلانتری، ۲۰۱۷). بطور معمول مدل‌های مثلثی متساوی‌الساقین چه در حالت عادی و چه در حالت معکوس به ترتیب برای

نقاط اندازه‌گیری بر حسب km، زاویه ساق‌های چین بر حسب درجه و بی‌هنگاری گرانی مشاهده‌ای و محاسبه‌ای بر حسب mGal بیان می‌شود.

## ۲ - تابع چگالی سهموی

تابع چگالی سهموی<sup>۱</sup> PDF به صورت زیر تعریف شده است (چاکراوارتی و ساندار ارجان، ۲۰۰۸) :

$$\Delta\rho(z) = \frac{\Delta\rho_0^3}{(\Delta\rho_0 - \alpha z)^2} \quad (1)$$

که  $\Delta\rho(z)$  تابع چگالی یک قسمت از ستون رسوی در عمق  $Z$  تابع چگالی مشاهده شده در سطح زمین و  $\alpha$  یک ثابت می‌باشد که می‌توان با یکی از روش‌های بیان شده در زیر بدست آیند (چاکراوارتی و ساندار ارجان، ۲۰۰۸) :

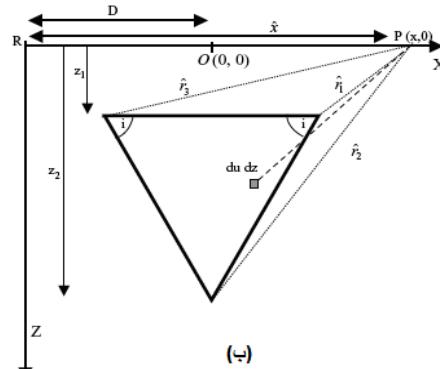
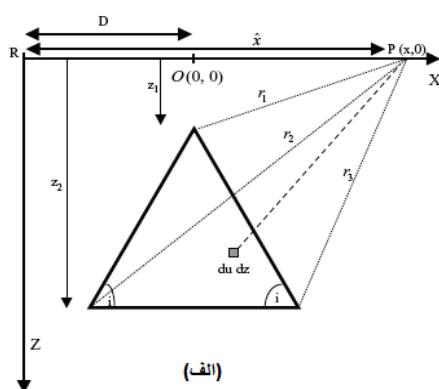
- ۱) آگاهی از اطلاعات زمین‌شناسی زیرسطحی
- ۲) وارون‌سازی داده‌های لرزه‌ای قبل و بعد از stack کردن
- ۳) توموگرافی لرزه‌ای

## ۳ - مدل‌سازی پیشرو گرانی

شکل هندسی دو بعدی ساختارهای تاقدیسی و ناودیسی در شکل ۱ نشان داده شده است. محور  $Z$  به سمت پائین را مشیت در نظر می‌گیریم که با امتداد محور  $X$  مربوط به مدل متقطع می‌باشد (شکل ۱). بعلاوه  $Z_1$  و  $Z_2$  به ترتیب عمق بالا و پائین ساختار است و  $\alpha$  زاویه ساق‌های چین می‌باشد. مبدأ  $O(0,0)$  به طور عمود بالای محور صفحه مدل ارائه شده قرار دارد.

چندین روش مدل‌سازی پیشرو برای ساختارهای تاقدیسی و ناودیسی وجود دارد که بطور راجح استفاده می‌شوند (هیلند، ۱۹۶۸؛ رائو و مارتی، ۱۹۷۸)، بطوریکه این روابط بر اساس فرض ثابت بودن تابع چگالی برای ساختارها می‌باشند که بnderت معتبر می‌باشند. بهمین دلیل پژوهشگران زیادی تغییرات تابع چگالی با عمق را بصورت توابع ریاضی مختلف مانند تابع چگالی نمایی (چای و هینز، ۱۹۸۸؛ جیانگ های و اسپرول، ۱۹۹۵)، چندجمله‌ای درجه سوم (چانگ و همکاران، ۲۰۰۱) بیان نموده‌اند که با افزایش عمق چگالی نیز زیاد می‌گردد. تابع چگالی سهموی نه تنها تغییرات تابع چگالی با عمق را توضیح می‌دهد، استنتاج شکل بسته معادلات برای بی‌هنگاری گرانی در حوزه مکان را ممکن می‌سازد (چاکراوارتی، ۲۰۰۳)، چاکراوارتی و ساندار ارجان، ۲۰۰۴). در نبود اطلاعات زمین‌شناسی، امکان ندارد که بطور کامل اثر گرانی ساختارهای زمین‌شناسی (بی‌هنگاری محلی یا باقی‌مانده) را از بی‌هنگاری گرانی منطقه‌ای جدا کنیم. حتی با داشتن اطلاعات دقیق زمین‌شناسی، باز هم اثر بی‌هنگاری منطقه‌ای بطور کامل از بی‌هنگاری گرانی اندازه‌گیری شده ساختار مورد نظر حذف نمی‌شود و اثراتی از بی‌هنگاری منطقه‌ای در داده‌های گرانی مشاهده‌ای باقی می‌ماند. بنابراین در تحلیل بی‌هنگاری‌های گرانی، روش‌هایی که شامل هر دو اثر بیان شده‌اند، ترجیح داده می‌شوند.

در این مقاله تابع چگالی سطحی بر اساس  $gr/cm^3$  ثابت تابع تابع تابع چگالی سهموی ( $\alpha$ ) بر اساس  $gr/cm^3/km$  عمق بالا و پائین ساختارها و نیز فاصله



شکل ۱. شکل هندسی دو بعدی ساختارهای (الف) تاقدیسی و (ب) ناودیسی (چاکراوارتی و ساندار ارجان، ۲۰۰۸)

<sup>۱</sup>Parabolic Density Contrast

فرمول‌های زیر محاسبه نمود (چاکراوارتی و ساندار ارجان،  
:۲۰۰۸)

بی‌هنجری گرانی  $(x)$  مربوط به ساختار تاقدیس و  
ناودیس به ترتیب در هر نقطه  $P(x, 0)$  روی محور  $x$  با تابیان  
چگالی متغیر با عمق بصورت سهموی را می‌توان از

$g(\hat{x}) = 2G\Delta\rho_0^3 \left( \frac{k_3}{q_1} - \frac{k_2}{q} \right) \tan^{-1} \left( \frac{\dot{x}}{z_1} \right) + \frac{k_1}{q} \tan^{-1} \left( \frac{\dot{x} + w}{z_2} \right) - \frac{k_4}{q_1} \tan^{-1} \left( \frac{\dot{x} - w}{z_2} \right)$ $+ \sin i \left  \frac{t}{q} \ln \frac{r_2 c_1}{r_1 c_2} - \frac{t_1}{q_1} \ln \frac{r_3 c_1}{r_1 c_2} \right  + A\hat{x} + B$	۲
$g(\hat{x}) = 2G\Delta\rho_0^3 \left( \frac{\hat{k}_3}{s} - \frac{\hat{k}_1}{f} \right) \tan^{-1} \left( \frac{\dot{x}}{z_2} \right) + \frac{\hat{k}_4}{s} \tan^{-1} \left( \frac{\dot{x} + w}{z_1} \right) - \frac{\hat{k}_2}{f} \tan^{-1} \left( \frac{\dot{x} - w}{z_1} \right)$ $+ \sin i \left  \frac{f_2}{s} \ln \frac{\hat{r}_2 c_1}{\hat{r}_1 c_2} - \frac{f_1}{f} \ln \frac{\hat{r}_3 c_1}{\hat{r}_1 c_2} \right  + A\hat{x} + B$	۳

$$\hat{k}_2 = \frac{\alpha f_1^2 + f_1 \Delta \rho_0 \cos i + \Delta \rho_0 z_1 + f_1 \alpha z_1 \cos i}{c_1}$$

$$\hat{k}_3 = \frac{\alpha f_2^2 - f_2 \Delta \rho_0 \cos i + \Delta \rho_0 z_2 - f_2 \alpha z_2 \cos i}{c_2}$$

$$\hat{k}_4 = \frac{\alpha f_2^2 - f_2 \Delta \rho_0 \cos i + \Delta \rho_0 z_2 - f_2 \alpha z_1 \cos i}{c_1}$$

می‌باشد. همچنین:

$$r_1^2 = [x^2 + z_1^2]$$

$$r_2^2 = [(x' + w)^2 + z_2^2]$$

$$r_3^2 = [(x' - w)^2 + z_2^2]$$

$$\hat{r}_1^2 = [(x' - w)^2 + z_1^2]$$

$$\hat{r}_2^2 = [x'^2 + z_2^2]$$

$$r_3'^2 = [(x' + w)^2 + z_1^2]$$

فاصله شعاعی نقطه  $P = (\hat{x}, 0)$  با سه گوش ساختارهای مربوطه می‌باشد (شکل ۱).

**۴- بهینه‌سازی بی‌هنجری‌های گرانی**  
بهینه‌سازی بی‌هنجری‌های گرانی ساختارهای تاقدیس و ناودیس به طور مفهومی یک پروسه ریاضی انطباق بی‌هنجری گرانی تئوری با بی‌هنجری گرانی مشاهده‌ای بوسیله روش کمترین مربعات و سپس برآورد سه پارامتر  $i$ ،  $Z_1$  و  $Z_2$  از ساختارها بعلاوه دو ضریب بی‌هنجری منطقه‌ای می‌باشد. فرآیند ریاضی با محاسبه بی‌هنجری گرانی تئوری با استفاده از معادله ۲ برای ساختار تاقدیسی و معادله ۳ برای ساختار ناودیسی با یک مجموعه از پارامترهای تقریبی حدس زده شده برای هر دو

ثبت جهانی گرانی،  $D = \hat{x} - x'$  و فاصله نقطه مبدا از نقطه مرجع،  $R$  می‌باشد (شکل ۱). اثر بی‌هنجری منطقه‌ای در هر نقطه  $P = (\hat{x}, 0)$  روی پروفایل با معادله خطی  $A\hat{x} + B$  نشان داده می‌شود که  $A$  و  $B$  ضرائب بی‌هنجری گرانی منطقه‌ای می‌باشند. در معادلات بالا:

$$t = x' \sin i - z_1 \cos i$$

$$t_1 = x' \sin i + z_1 \cos i$$

$$f_1 = x' \sin i - z_2 \cos i$$

$$f_2 = x' \sin i + z_2 \cos i$$

$$q = \alpha^2 t^2 + 2t \alpha \Delta \rho_0 \cos i + \Delta \rho_0^2$$

$$q_1 = \alpha^2 t^2 - 2t_1 \alpha \Delta \rho_0 \cos i + \Delta \rho_0^2$$

$$c_1 = \Delta \rho_0 - \alpha z_1$$

$$c_2 = \Delta \rho_0 - \alpha z_2$$

$$f = \alpha^2 f_1^2 + 2f_1 \alpha \Delta \rho_0 \cos i + \Delta \rho_0^2$$

$$s = \alpha^2 f_2^2 + 2f_2 \alpha \Delta \rho_0 \cos i + \Delta \rho_0^2$$

$$w = (z_2 - z_1) \cot i$$

۶

$$k_1 = \frac{\alpha t^2 + t \Delta \rho_0 \cos i + \Delta \rho_0 z_2 + t \alpha z_2 \cos i}{c_2}$$

$$k_2 = \frac{\alpha t^2 + t \Delta \rho_0 \cos i + \Delta \rho_0 z_1 + t \alpha z_1 \cos i}{c_1}$$

$$k_3 = \frac{\alpha t_1^2 - t_1 \Delta \rho_0 \cos i + \Delta \rho_0 z_1 - t_1 \alpha z_1 \cos i}{c_1}$$

$$k_4 = \frac{\alpha t_1^2 - t_1 \Delta \rho_0 \cos i + \Delta \rho_0 z_2 - t_1 \alpha z_2 \cos i}{c_2}$$

$$\hat{k}_1 = \frac{\alpha f_1^2 + f_1 \Delta \rho_0 \cos i + \Delta \rho_0 z_2 + f_1 \alpha z_2 \cos i}{c_2}$$

شد. سپس مقدار بی‌هنچاری گرانی تئوری که برای نقاطی به فاصله 1km روی پروفیل 40 km بالای مدل محاسبه گردید (شکل ۲ الف و ب). در مرحله بعد، پارامترهای ورودی اولیه  $Z_1=0.5$  km  $Z_2=3.0$  km  $i=20.0$  درجه را با همان فاصله نقاط و مقدار گرانی حاصل از مدل پیشرو بیان شده در بالا به الگوریتم نوشته شده اعمال گردید (شکل ۲ الف و ب).

در طی وارون‌سازی،  $\alpha$ ،  $\Delta\rho$  و  $D$  ثابت باقی می‌مانند و سه پارامتر مدل و دو ضریب منطقه‌ای در هر تکرار تغییر می‌کنند تا بهترین تطابق بین داده‌های ورودی و خروجی برنامه حاصل شود. برنامه بعد از ۱۶ تکرار به مقدار کمتر از خطای مجاز در نظر گرفته شده برای تابع غیرمتجانس، که  $1/000000.1$  میلی‌گال می‌باشد، رسید.  $J$  بطور خیلی شدید در پایان پنجمین تکرار از مقدار ورودیش  $873/638$  به مقدار  $2/62$  کاهش می‌یابد و سپس بتدریج بعد از ۱۶ تکرار به صفر می‌رسد (شکل ۳ الف). در طی تکرار، پارامترهای مدل نیز بهبود می‌یابند (شکل ۳). تغییرات تباین چگالی با عمق در شکل ۴ نشان داده شده است. برای آزمایش پایداری و همگرایی مدل‌های وارون، مدل‌های اولیه مختلف در نظر گرفته شد با بی‌هنچاری گرانی برای ورودی‌های گوناگون مورد تجزیه و تحلیل قرار بگیرند. پارامترهای برآورده شده در نتیجه وارون‌سازی در هر حالت کاملاً یکسان و منطبق بر پارامترهای فرض شده برای مدل پیشرو می‌باشد (جدول ۱). همچنین این برنامه با اضافه کردن پس زمینه بی‌هنچاری منطقه‌ای به بی‌هنچاری  $B=0.5$  و  $A=0.0005$  mgal/km گرانی مصنوعی با مقدار  $mgal$  در حالت تاقدیسی، اجرا گردید. تغییرات بی‌هنچاری گرانی منطقه‌ای با تکرار در شکل ۵ نشان داده شده است. برای اطمینان از کارآیی برنامه در حضور بی‌هنچاری گرانی منطقه‌ای ورودی‌های مختلف به الگوریتم کامپوتوری اعمال گردید و مدل‌های وارون حاصل در این حالت نیز کاملاً یکسان و مطابق با جدول ۱ حاصل گردید.

حالت بالا، استنتاج شده از اطلاعات زمین‌شناسی، شروع می‌شود.

اختلاف بین گرانی مشاهدهای ( $\hat{x}_k$ ) و اثرگرانی مدل ( $\hat{x}_k$ )  $g_{\text{mod}}$  را می‌توان بصورت عددی ازتابع نامتجانس (عدم تطابق)،  $J$ ، بدست آورد (چاکراوارتی و ساندار ارجان، ۲۰۰۸).

$$J = \sum_{k=1}^{N_{\text{obs}}} [g_{\text{obs}}(\hat{x}_k) - g_{\text{mod}}(\hat{x}_k)]^2 \quad (4)$$

سیستم معادلات نرمال برای بهبود همه پارامترهای بیان شده با استفاده از الگوریتم مارکوآردت، (مارکوآردت، ۱۹۶۳) ارائه شده بوسیله چاکراوارتی و ساندار ارجان حل می‌گردد.

$$\begin{aligned} & \sum_{k=1}^{N_{\text{obs}}} \sum_{m=1}^5 \frac{\partial g(\hat{x}_k)}{\partial a_j} \frac{\partial g(\hat{x}_k)}{\partial a_m} (1 + \delta \lambda) da_m \\ & = \sum_{k=1}^{N_{\text{obs}}} [g_{\text{obs}}(\hat{x}_k) - g_{\text{mod}}(\hat{x}_k)] \frac{\partial g(\hat{x}_k)}{\partial a_j}, \text{ for } j = 1, 2, \dots, 5 \end{aligned} \quad (5)$$

که  $da_m$  و  $m=1, 2, 3, 4, 5$  پیشرفت و بهبود سه پارامتر ساختاری و دو ضریب بی‌هنچاری منطقه‌ای می‌باشند. همچنین:

$$\delta = \begin{cases} 1 & \text{for } m = j \\ 0 & \text{for } m \neq j \end{cases}$$

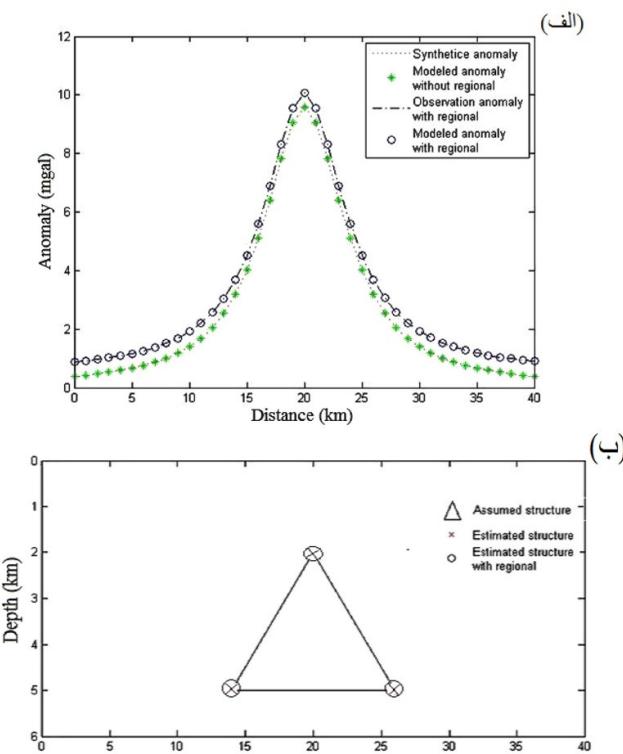
و  $\lambda$  ضریب تعديل (تضعیف) است. پارامترهای بهبود یافته،  $da_m$  برای  $m=1, 2, 3, 4, 5$  بدست آمده از معادله ۵ از پارامترهای موجود کم و یا به پارامترها اضافه می‌گردد و این فرآیند تکرار می‌شود تا اینکه یا مقدار زد معادله ۴ از یک خطای مجاز از قبل تعیین شده کمتر گردد، یا ضریب تعديل از یک مقدار مشخص شده بزرگ‌تر شود و یا عدد تعیین شده برای تعداد تکرار کامل گردد.

##### ۵ - مدل‌سازی مصنوعی برای ساختار تاقدیسی

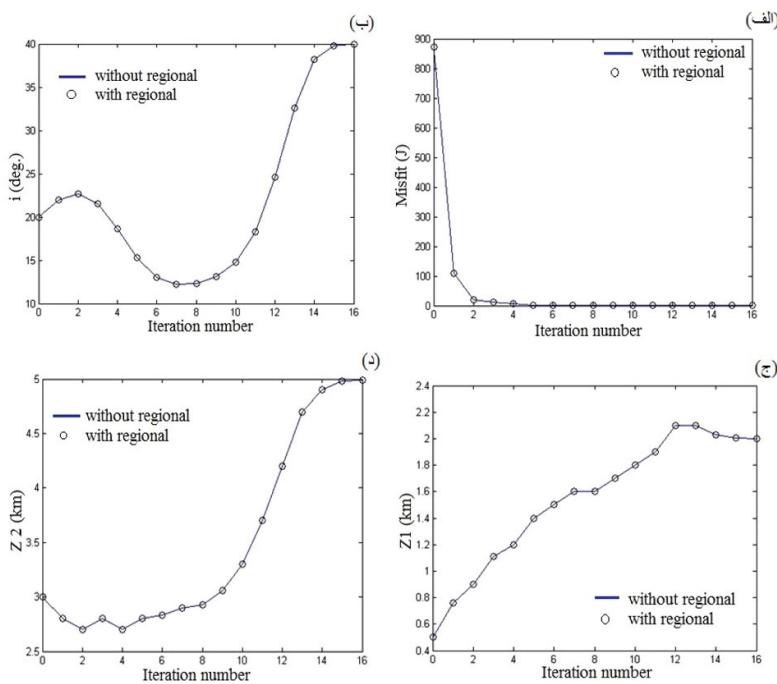
برای حالت تاقدیسی یک مثلث متساوی الساقین با فرض  $\Delta\rho=0.4$  km  $Z_2=5.0$  km  $Z_1=2.0$  km  $i=40.0$  درجه،  $\alpha=-0.02$  gr/cm<sup>3</sup>/km و  $\rho=218.7$  gr/cm<sup>3</sup> در نظر گرفته

جدول ۱. تحلیل بی‌هنچاری‌های گرانی برای مدل‌های مختلف تاقدیسی، با و بدون بی‌هنچاری گرانی منطقه‌ای

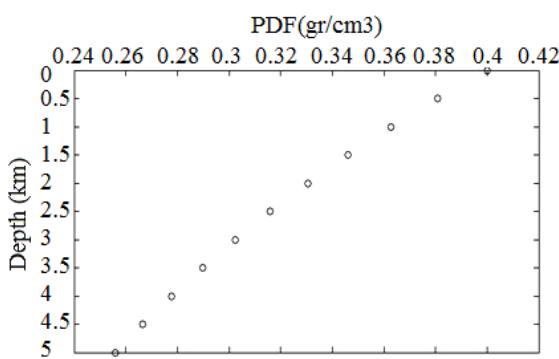
پارامترهای اولیه			PDF					
			پارامترهای نتیجه شده با					
Z <sub>1</sub> (km)	Z <sub>2</sub> (km)	I (deg.)	Z <sub>1</sub> (km)	Z <sub>2</sub> (km)	I (deg.)	N.iteration	misfit	
Initial	Final						Initial	Final
0.5	3.0	20	2.0	5.0	40	16	873.6	0.0
0.2	2.5	30	2.0	5.0	40	18	218.7	0.0
0.1	2.0	10	2.0	5.0	40	17	1733	0.0



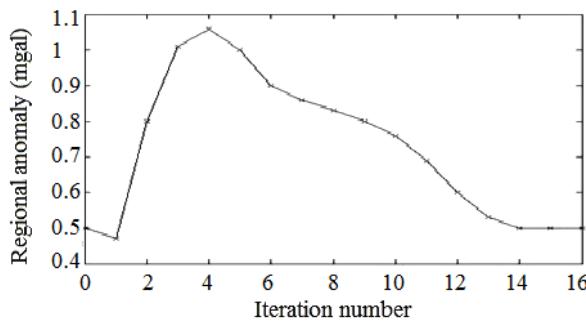
شکل ۲. (الف) بی‌هنگاری گرانی محاسبه‌ای و بی‌هنگاری گرانی مشاهده‌ای برای مدل (ب) که در دو حالت، با و بدون بی‌هنگاری گرانی منطقه‌ای با استفاده ازتابع تباين چگالی سهموي برآورد شده است را نشان می‌دهد و (ب) ساختار تأثیرگذاری فرض شده اولیه با عمق بالا ۲ km، عمق پایین ۵ km و زاویه ساق ۴۰ درجه و ساختار نهایی بدست آمده از یک مدل فرضی با مقادیر ورودی عمق بالا ۰/۵ km، عمق پایین ۳ km و زاویه ساق ۲۰ درجه را نشان می‌دهد.



شکل ۳. (الف) تغییرات مقدار عدم تطابق (ج) با افزایش تکرار برای مدل فرضی شکل (۲(ب)) که در پایان تکرار شانزدهم این مقدار صفر گردید؛ (ب) تغییرات زاویه ساق‌های مدل فرضی شکل (۲(ب)) با افزایش تکرار؛ (ج) بهبود عمق بالا و (د) عمق پایین با افزایش تکرار برای مدل فرضی شکل (۲(ب)).



شکل ۴. تغییرات تابع چگالی سهموی با عمق



شکل ۵. تغییرات بی‌هنجری گرانی منطقه‌ای با تکرار

در طی تکرار، پارامترهای مدل نیز بهبود می‌یابند (شکل ۷). تغییرات تابیان چگالی با عمق نیز در شکل ۸ نشان داده شده است. همچنین این برنامه با اضافه کردن پس زمینه بی‌هنجری منطقه‌ای به بی‌هنجری گرانی مصنوعی با مقدار  $A = -0.0008 \text{ mgal/km}$  و  $B = -0.8 \text{ mgal/km}$  در حالت ناقصی، اجرا گردید.

برای آزمایش پایداری و همگرایی مدل‌های وارون، مدل‌های اولیه مختلف با و بدون حضور بی‌هنجری گرانی منطقه‌ای در نظر گرفته شد تا بی‌هنجری گرانی برای ورودی‌های گوناگون مورد تجزیه و تحلیل قرار بگیرند. پارامترهای برآورده شده در نتیجه وارون‌سازی در هر حالت کاملاً یکسان و منطبق بر پارامترهای فرض شده برای مدل پیش رو می‌باشد (جدول ۲). تغییرات بی‌هنجری گرانی منطقه‌ای با تکرار در شکل ۹ نشان داده شده است.

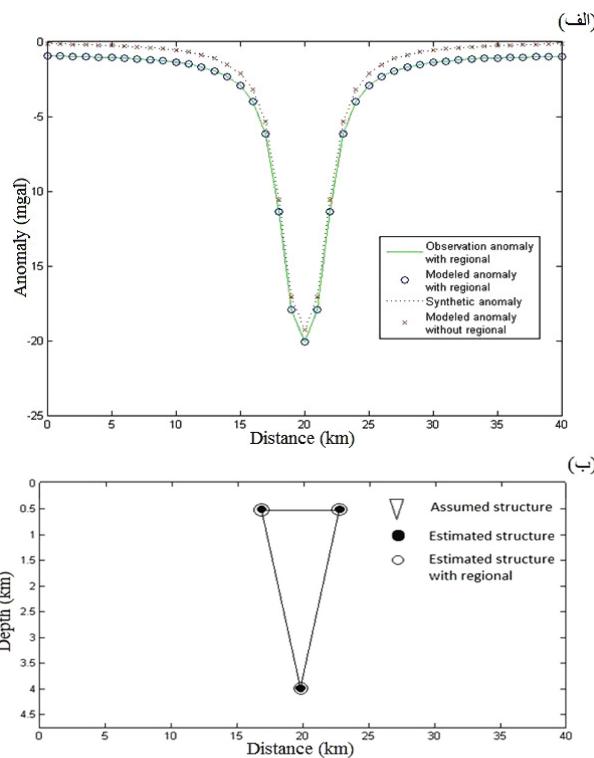
با توجه به اعمال ورودی‌های مختلف به کد نوشته شده و یکسان بودن جواب وارون‌سازی با پارامترهای فرض شده اولیه برای مدل مصنوعی در هر دو حالت ناودیسی و تاقدیسی، چه با حضور بی‌هنجری گرانی منطقه‌ای و چه بدون وجود بی‌هنجری گرانی منطقه‌ای، می‌توان به قابل اطمینان بودن نتایج حاصل از روش ارائه شده، پی برد.

۶- مدل‌سازی مصنوعی برای ساختار ناودیسی برای حالت ناودیسی، یک مثلث متساوی‌الساقین با فرض  $\Delta p = -0.5$  درجه،  $Z_1 = 0.5 \text{ km}$ ،  $Z_2 = 4.0 \text{ km}$ ،  $i = 60.0^\circ$  در  $\text{gr}/\text{cm}^3/\text{km}$  و  $a = 0.04 \text{ gr}/\text{cm}^3$  در نظر گرفته شد. مقدار بی‌هنجری گرانی تئوری که برای نقاطی به فاصله ۱ km روی پروفیل ۴۰ km بالای مدل محاسبه گردیده (شکل ۶ الف و ب).

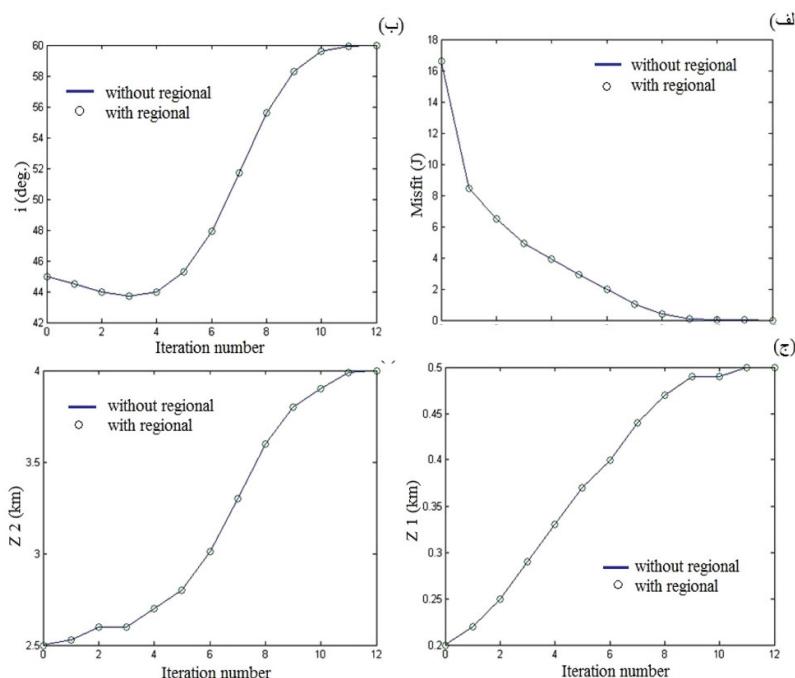
در مرحله بعد، پارامترهای ورودی اولیه  $Z_1 = 0.2 \text{ km}$  و  $Z_2 = 2.5 \text{ km}$  درجه را با همان فاصله نقاط و مقدار گرانی حاصل از مدل پیش رو بیان شده در بالا به الگوریتم نوشته شده اعمال گردید (شکل ۶ الف و ب).

در طی وارون‌سازی،  $a$ ،  $\Delta p$  و  $D$  ثابت باقی می‌مانند و سه پارامتر مدل و دو ضریب منطقه‌ای در هر تکرار تغییر می‌کنند تا بهترین تطابق بین داده‌های ورودی و خروجی برنامه حاصل شود.

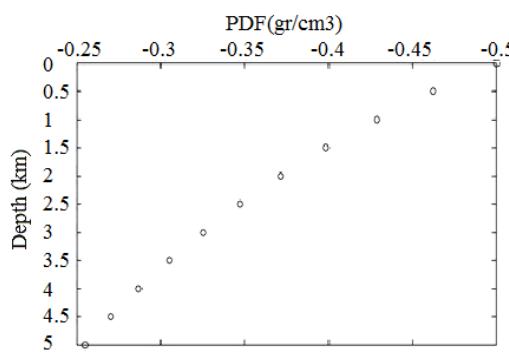
برنامه بعد از ۱۲ تکرار به مقدار کمتر از خطای مجاز در نظر گرفته شده برای تابع غیرمتجانس، که  $0.000001$  میلی گال می‌باشد، رسید.  $J$  بطور خیلی شدید در پایان ششمین تکرار از مقدار ورودیش  $16/6$  به مقدار  $1/97$  کاهش می‌یابد و سپس بتدریج بعد از ۱۲ تکرار به صفر می‌رسد.



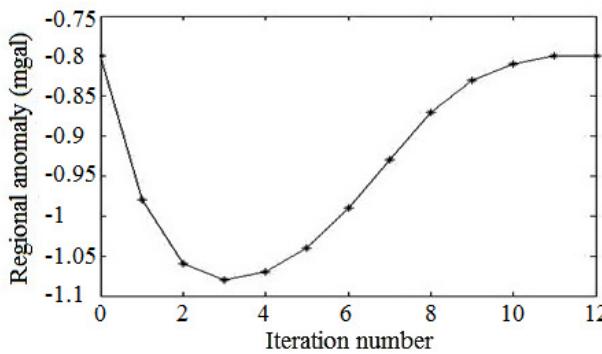
شکل ۶. (الف) بی‌هنگاری گرانی محاسبه‌ای و بی‌هنگاری گرانی مشاهده‌ای برای مدل (ب) که در دو حالت با و بدون بی‌هنگاری گرانی منطقه‌ای با استفاده ازتابع تباين چگالي سهموي برآورد شده است را نشان مي‌دهد؛ (ب) ساختار ناوديسی فرض شده اوليه با عمق بالا  $5/5$  km، عمق پالا  $2/5$  km و زاويه ساق  $45$  درجه و ساختار نهايی بدست آمده از يك مدل فرضي با مقادير ورودي، عمق بالا  $0/2$  km، عمق پالا  $2/5$  km و زاويه ساق  $45$  درجه را نشان مي‌دهد.



شکل ۷. (الف) تغييرات مقدار تابع عدم تطابق (ج) با افزايش تكرار مدل فرضي شکل (۲(ب)) که در پاييان تكرار دوازدهم اين مقدار صفر گردید؛ (ب) تغييرات زاويه ساق های مدل فرضي شکل (۲(ب)) با افزايش تكرار؛ (ج) بهبود عمق بالا و (د) عمق پالا با افزايش تكرار برای مدل فرضي شکل (۲(ب)).



شکل ۸. تغییرات تابع چگالی سهمی با عمق برای ناودیس



شکل ۹. تغییرات بی‌هنجری گرانی منطقه‌ای با تکرار

جدول ۲. تحلیل بی‌هنجری‌های گرانی برای مدل‌های مختلف ناودیس، با و بدون بی‌هنجری گرانی منطقه‌ای

پارامترهای اولیه			PDF					misfit	
Z <sub>1</sub> (km)	Z <sub>2</sub> (km)	I (deg.)	Z <sub>1</sub> (km)	Z <sub>2</sub> (km)	I (deg.)	N.iteration	Initial	Final	
0.2	2.5	45	0.5	4.0	60	12	16.7	0.0	
0.1	2.0	35	0.5	4.0	60	14	23.62	0.0	
2.0	4.0	15	0.5	4.0	60	16	502.2	0.0	

۶۰۰۰ متر می‌رسد و نهشته‌ها ژوراسیک تا الیگوسن بطور هم‌شیب روی یکدیگر قرار گرفته‌اند. ردیف چینه‌شناسی آن از قدیم به جدید سازندهای کشف‌روز، چمن‌بید، مزدوران، شوریچه، تیرگان، سرچشمه، سنگان، آتمیر، آب دراز، آبتاخ، نیزار، کلات، نفتة، پسته‌لیق، چهل‌کمان و خانگیران را در بر دارد و قدمتی از ژوراسیک زیرین تانوژن دارد. واحدهای ژوراسیک بالایی ناحیه (سازند مزدوران) مهمترین منشاء هیدروکربورهای گازی این ناحیه می‌باشد. در این منطقه سنگ مخزن از توالی‌های ضخیم لایه‌های آهکی و دولومیت‌های متخلخل سازندهای مزدوران و تیرگان تشکیل شده است. شیل‌های ضخیم لایه و مارن حاوی مواد آلی فراوان مربوط به سازندهای کشف‌روز و چمن‌بید سنگ مادر منطقه می‌باشند و

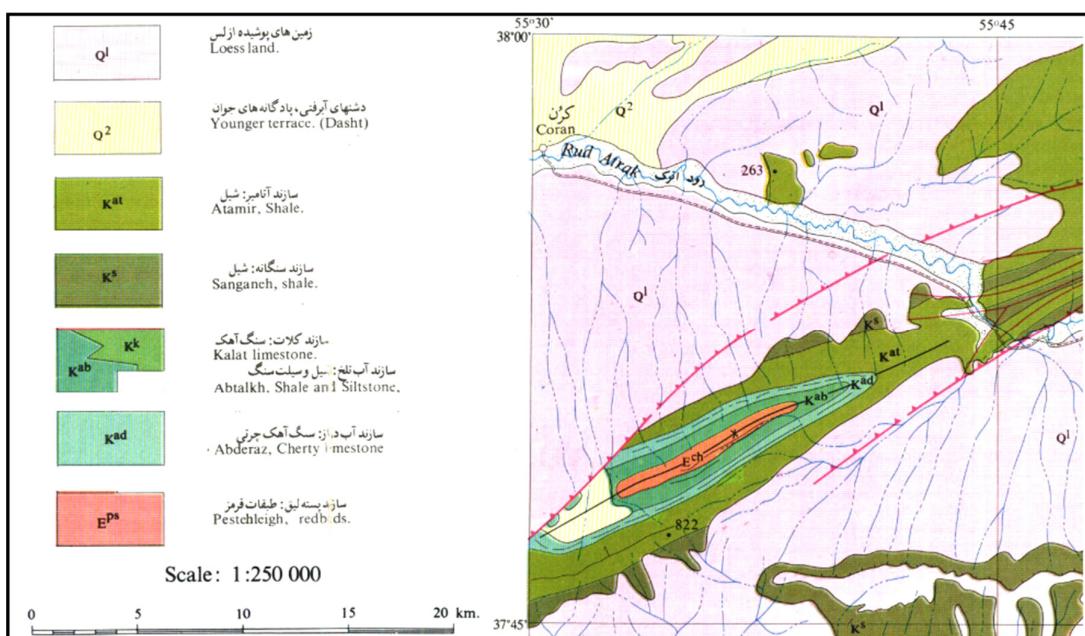
۷- موقعیت و زمین‌شناسی منطقه کرن  
منطقه مورد مطالعه بین طول‌های جغرافیائی ۵۵ درجه و ۳۰ دقیقه تا ۵۵ درجه و ۴۲ دقیقه و عرض جغرافیایی ۳۷ درجه و ۵۵ دقیقه تا ۳۸ درجه و ۴ دقیقه در شمال شرقی استان گلستان واقع شده است (شکل ۱۰). در این منطقه با وسعت حدود ۲۲۵۰ کیلومتر مربع به منظور اکتشاف ساختارهای تاقدیسی که احتمال وجود مواد هیدروکربن در آن‌ها بسیار بالاست، عملیات گرانی‌سنگی در طول ۴۰ پروفیل به فاصله ۲ کیلومتر و فاصله بین ایستگاهی حدود ۱ کیلومتر با دستگاه لاکوست - رومبرگ مدل G-440 با دقت ۰/۰۱ میلی‌گال انجام پذیرفت و در ۱۰۵۳ نقطه داده گرانی قرائت گردید. این ناحیه در پهنه رسوی کپه‌داغ قرار دارد. ستبرای نهشته‌های ممتد دریابی در این حوضه به

گرانی سنگی در ناحیه کرند برگرفته از نقشه ۱:۲۵۰۰۰ کوه کورخود را نشان می‌دهد (افشار و همکاران، سازمان زمین‌شناسی و اکتشافات معدنی کشور).

آهک‌های رس‌دار و لایه‌های مارن و شیل سازندهای سرچشم‌مود و سنگان و نیز لایه‌های رس‌دار بالای سازند تیرگان سنگ‌پوش را تشکیل می‌دهند (آقاباتی، ۱۳۸۳).  
شکل ۱۱ نقشه زمین‌شناسی منطقه تحت مطالعه



شکل ۱۰. موقعیت ناحیه کرند



شکل ۱۱. نقشه زمین‌شناسی منطقه اکتشافی، برگرفته از نقشه ۱:۲۵۰۰۰ کوه کورخود (افشار و همکاران، سازمان زمین‌شناسی و اکتشافات معدنی کشور).

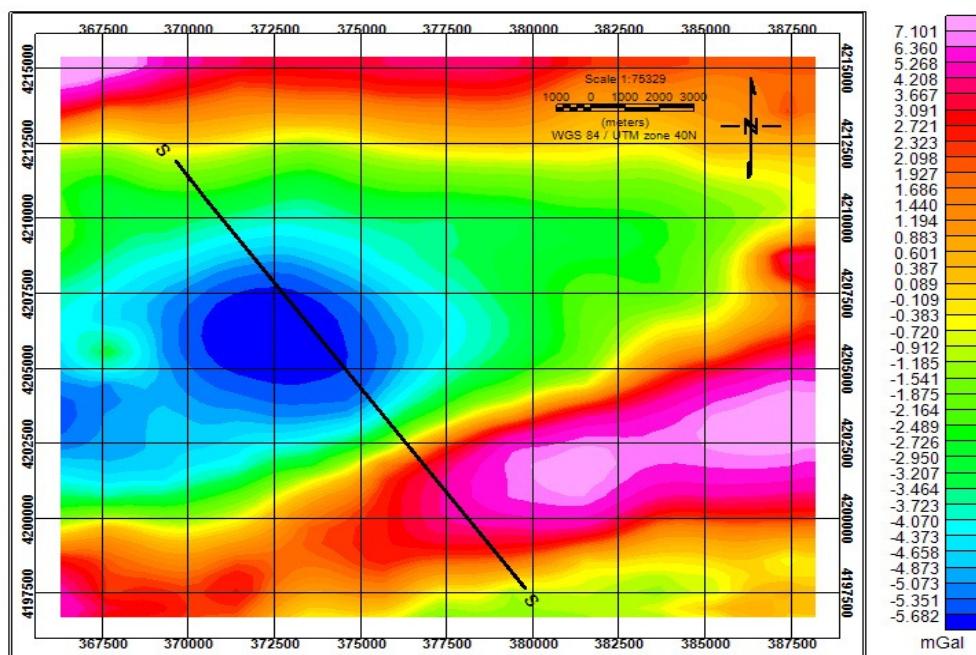
۱/۷ gr/cm<sup>3</sup> برای حوزه رسوی برآورد گردید. شکل ۱۲ نقشه بی‌هنجری‌های گرانی باقی‌مانده منطقه مورد مطالعه را نشان می‌دهد. مقادیر بی‌هنجری گرانی مربوط به ساختارهای تاقدیسی، مشتب و مقادیر بی‌هنجری گرانی مربوط به ساختارهای ناودیسی، منفی می‌باشند. برای

#### ۸- تحلیل داده‌های گرانی ناحیه کرند

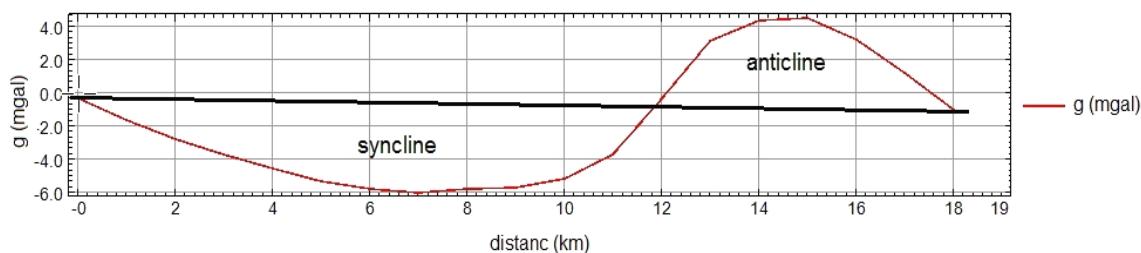
در منطقه مورد مطالعه دو پروفیل جهت تحلیل نتلتون زده شد. بی‌هنجری بوگه با چگالی‌های مختلف برای پروفیل‌ها محاسبه و رسم گردید که در نتیجه این بررسی‌ها و نیز مطالعات زمین‌شناسی منطقه، چگالی میانگین سطحی

ساختار تاقدیسی، در نه نقطه در طول پروفیل S داده گرانی با فاصله ۷۰ کیلومتری برداشت گردید (شکل الف). برای این حالت ورودی‌های اولیه  $z_2=5 \text{ km}$ ،  $z_1=3.5 \text{ km}$ ،  $i=30^\circ$  به کد نوشته شده اعمال نمودیم، مقدار تابع خطا (تابع نامتجانس) از مقدار اولیه  $473/5$  بعد از پایان تکرار پنجم به مقدار  $3/0.9$  کاهش می‌باید و سپس طی ۲۳ تکرار به مقدار  $0/8$  می‌رسد که در این تکرار با افزایش  $\lambda$  به یک مقدار زیاد غیر معمول که در برنامه تعریف شده است، اجرای برنامه پایان می‌پذیرد که در نتیجه خروجی برنامه (شکل i=24.4° و  $z_2=5.02 \text{ km}$ ،  $z_1=3.24 \text{ km}$ ) می‌باشد (شکل ۱۴). مقدار گرانی محاسبه شده در شکل ۱۴ الف و نحوه تغییر مقادیر پارامترها با تکرار در شکل ۱۵ آورده شده است.

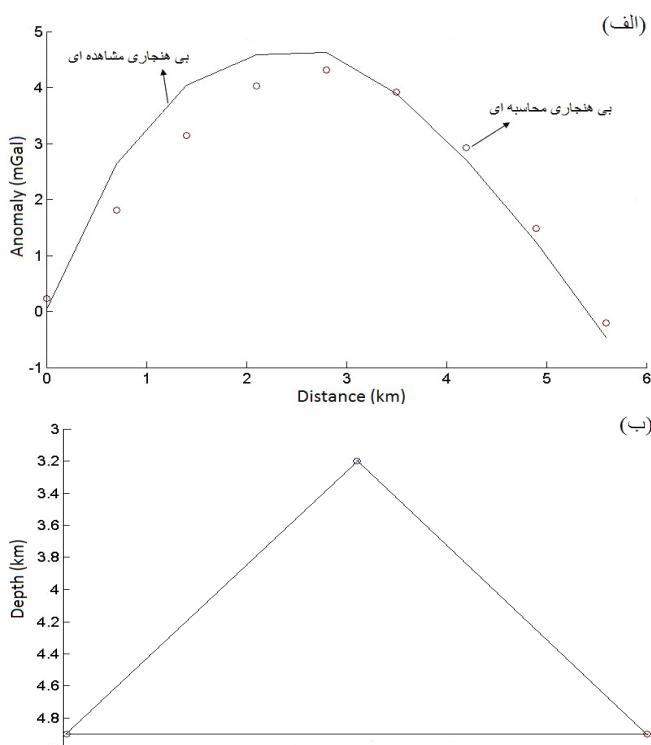
مدل‌سازی دو بعدی ساختارهای چین‌خورده در منطقه مطالعاتی، داده‌برداری گرانی در راستای پروفیل S با امتداد NW-SE نشان داده شده در شکل ۱۲، که از روی بی‌亨جارتی‌های مثبت و منفی مربوط به ساختارهای تاقدیسی و ناودیسی عبور کرده است، انجام می‌شود. شکل ۱۳ تغییرات میدان گرانی در راستای پروفیل S را نشان می‌دهد. از آنجا که عمق پائین ساختارها در بررسی‌های انجام شده بیشتر از جنس آهک و دولومیت می‌باشد (سازند مزدوران)، چگالی نهشته‌ها در عمق پائین بر اساس بررسی‌های زمین‌شناسی و مطالعاتی که قبلاً بر روی سازند مزدوران انجام گرفته،  $2/8 \text{ gr/cm}^3$  در نظر گرفته شده است. با این وجود تباین چگالی سطحی ( $\Delta\rho_0$ )  $1/1 \text{ gr/cm}^3$  و ثابت  $\alpha$  بر اساس چینه‌شناسی منطقه برابر  $-0/15 \text{ gr/cm}^3 / \text{km}$  در نظر گرفته شد. برای



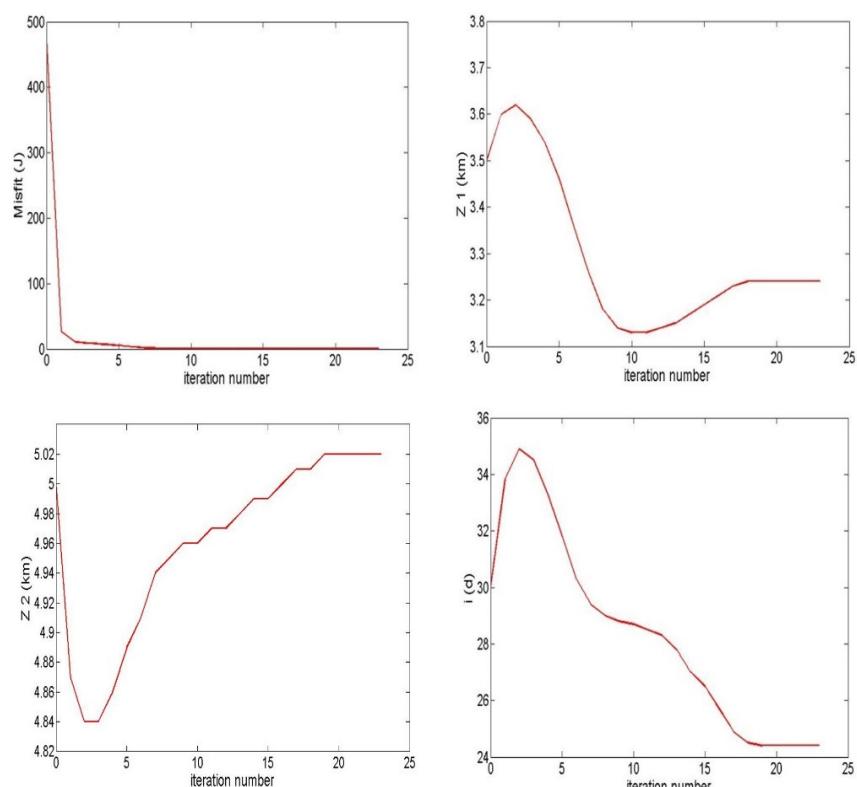
شکل ۱۲. نقشه بی‌هنجارتی گرانی باقی مانده ناحیه مورد مطالعه



شکل ۱۳. تغییرات بی‌هنجارتی گرانی در طول پروفیل S



شکل ۱۴. (الف) بی‌هنجاری گرانی مشاهده‌ای و محاسبه‌ای در طول پروفیل S برای بی‌هنجاری مثبت؛ (ب) ابعاد ساختار تاقدیسی بدست آمده.



شکل ۱۵. بهبود پارامترهای تابع خطا ( $J$ ، عمق بالا ( $Z_1$ )، عمق پایین ( $Z_2$ ) و زاویه ساقه (i) با افزایش تکرار

برای بررسی ثابت بودن و قابل اطمینان بودن نتایج، مدل‌های مختلفی را به برنامه اعمال کردیم که نتایج حاصل در جدول ۳ آورده شده است که نشان از قابل اطمینان بودن نتایج وارون‌سازی می‌باشد.

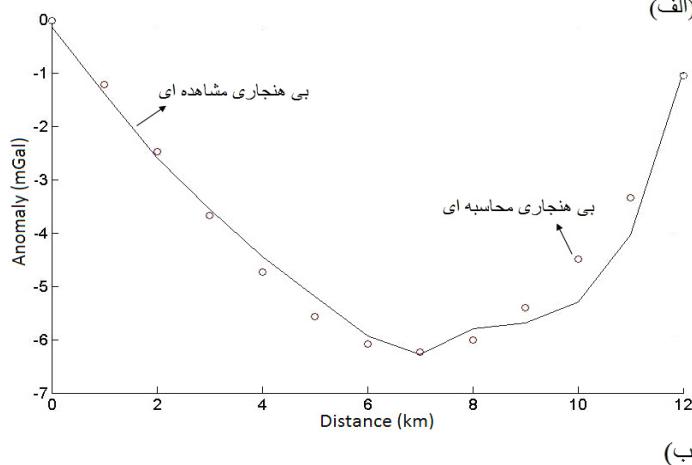
برای داشتن تصویری سه‌بعدی از بی‌هنجری‌های گرانی منطقه مورد مطالعه، مطابق شکل ۱۸ دوازده پروفیل برداشت داده موازی بر روی بی‌هنجری‌های گرانی زده شد که ده پروفیل اول هر دو بی‌هنجری مثبت و منفی را در بر می‌گیرد. فاصله بین پروفیل‌ها حدود هشت‌صد متر و فاصله نمونه‌برداری داده گرانی نیز هشت‌صد متر می‌باشد. بی‌هنجری گرانی مربوط به این پروفیل‌ها با روش وارون‌سازی مارکوارت شرح داده شده، مورد تجزیه تحلیل قرار گرفته و حدود ساختار مدل‌سازی شده برآورده شده گردید. پارامترهای محاسبه شده برای ساختارهای تاقدیسی و ناویدیسی مربوط به هر پروفیل در جدول ۴ آورده شده است.

برای ساختار ناویدیسی، در سیزده نقطه در طول پروفیل داده گرانی با فاصله ۱ کیلومتری برداشت گردید (شکل ۱۶الف). برای این حالت ورودی‌های اولیه  $z_1=4.0 \text{ km}$  و  $z_2=6.0 \text{ km}$  و  $i=30^\circ$  و تبیان چگالی سطحی ( $\Delta\rho_0$ ) برابر  $gr/cm^3$  و ثابت  $a=1/1 gr/cm^3/km$  به کد برنامه معرفی نمودیم.

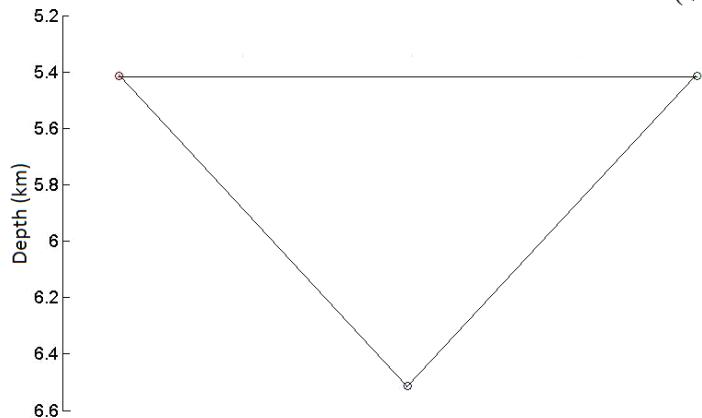
مقدار تابع خطأ (تابع نامتجانس) از مقدار اولیه ۱۰۶۸/۶ بعد از پایان تکرار دوازدهم به مقدار ۳/۰۱ کاهش می‌یابد و سپس طی ۳۹ تکرار به مقدار ۲/۷ می‌رسد که در این تکرار با افزایش  $\lambda$  به یک مقدار زیاد غیر معمول که در برنامه تعریف شده است، اجرای برنامه پایان می‌پذیرد که در نتیجه خروجی برنامه  $z_1=5.4 \text{ km}$ ,  $z_2=6.6 \text{ km}$ ,  $i=9.2^\circ$  و  $a=1/1$  می‌باشد (شکل ۱۶ب). مقدار گرانی محاسبه شده در شکل ۱۶الف و نحوه تغییر مقادیر پارامترها با تکرار در

شکل ۱۷ آورده شده است.

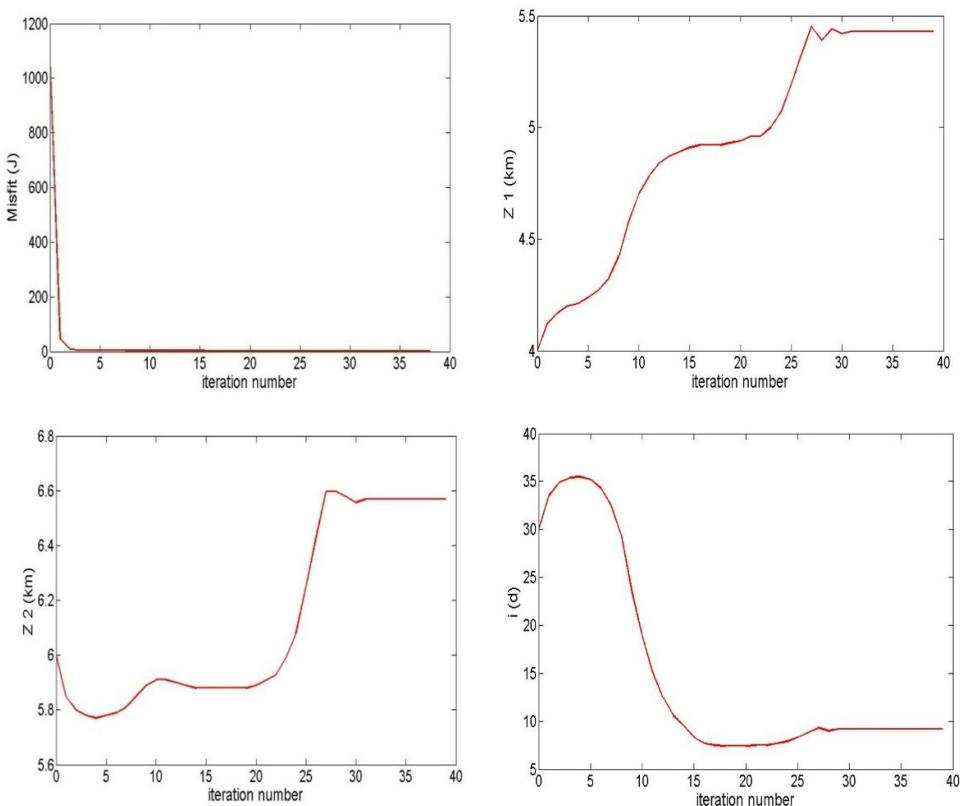
(الف)



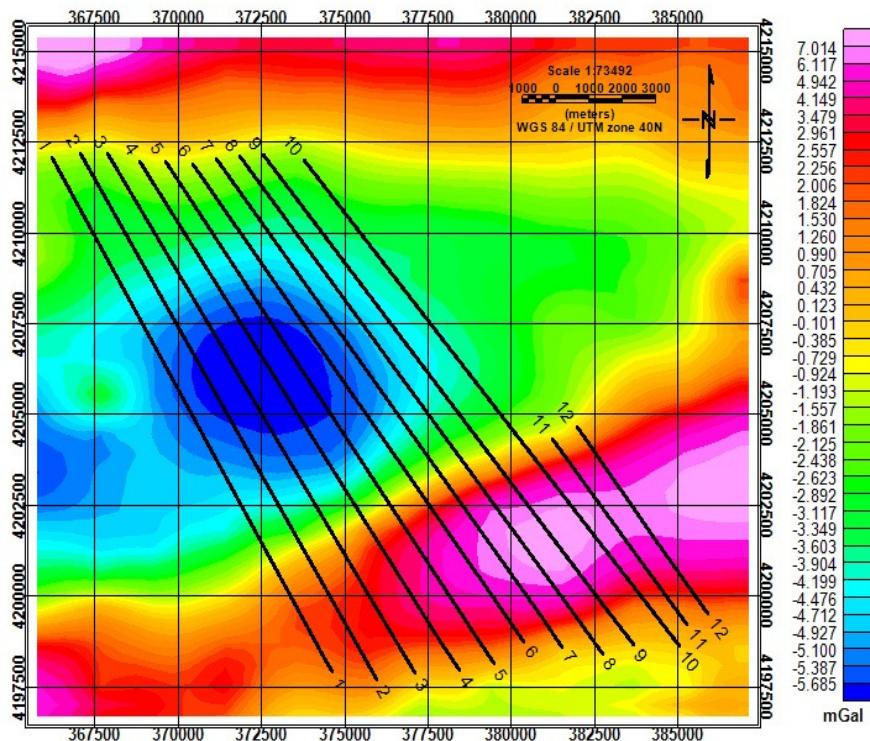
(ب)



شکل ۱۶. (الف) بی‌هنجری گرانی مشاهده‌ای و محاسبه‌ای در طول پروفیل S برای بی‌هنجری منفی؛ (ب) ابعاد ساختار ناویدیسی بدست آمده



شکل ۱۷. بهبود پارامترهایتابع خطأ ( $\chi$ )، عمق بالا ( $Z_1$ )، عمق پایین ( $Z_2$ ) و زاویه ساقها ( $i$ ) با افزایش تکرار



شکل ۱۸. موقعیت و جهت پروفیل‌های برداشت گرانی بر روی بی‌亨جارتی‌های مثبت و منفی منطقه کرند جهت مدل‌سازی سه بعدی ساختارها

از تعیین عمق ساختار تاقدیسی با استفاده از عملیات لرزه‌نگاری در منطقه کرنده نشان می‌دهد. عمق‌های برآورد شده از هر دو روش گرانی‌سنگی و لرزه تطابق بسیار نزدیکی با هم دارند.

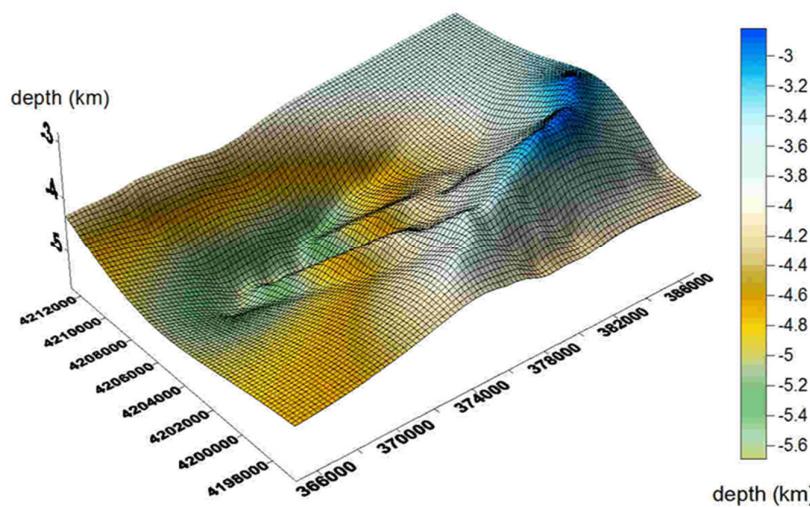
از روی ساختارهای دوبعدی بدست آمده برای حدود نقطه، مختصات طول و عرض جغرافیایی و ارتفاع با استفاده از نرم‌افزار ژئوسافت استخراج و بوسیله نرم‌افزار سورفر شکل سه‌بعدی ساختارهای تاقدیسی و ناودیسی منطقه مورد مطالعه ترسیم گردید (شکل ۲۰). شکل ۲۰ نتایج حاصل

جدول ۳. نتیجه تحلیل بی‌هنجاری گرانی پروفیل S؛ SA معرف مدل‌های تاقدیسی و SS معرف مدل‌های ناودیسی می‌باشد.

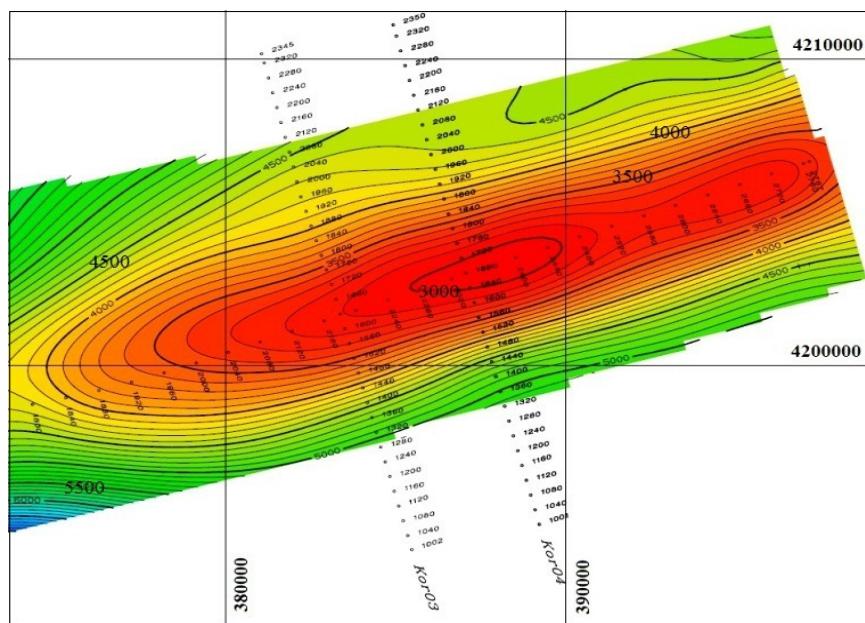
ردیف	پارامترهای اولیه			PDF پارامترهای نتیجه شده با					
	Z <sub>1</sub> (km)	Z <sub>2</sub> (km)	I (deg.)	Z <sub>1</sub> (km)	Z <sub>2</sub> (km)	I (deg.)	N.iteration	misfit	
								Initial	Final
SA	۷/۵	۵	۳۰	۳/۲۴	۵/۰۲	۲۴/۴	۲۳	۴۷۳/۵	۰/۸
SA	۳/۳	۵/۲	۲۶	۳/۲۴	۵/۰۳	۲۴/۴	۲۹	۶۴۸/۳	۰/۷
SA	۳/۷	۴/۸	۳۳	۳/۲۴	۵/۰۲	۲۴/۴	۲۵	۹۳۵/۷	۰/۷۵
SS	۴	۶	۳۰	۵/۴	۶/۶۲	۹/۲	۳۹	۱۰۶۸/۶	۲/۷
SS	۴/۲	۶/۳	۳۰	۵/۴	۶/۶۳	۹/۲	۳۴	۹۶۲	۲/۶
SS	۷/۷	۶	۳۵	۵/۴	۶/۶۱	۹/۲	۴۱	۷۱۴/۵	۲/۳

جدول ۴. پارامترهای محاسبه شده در نتیجه تحلیل دو بعدی داده‌های گرانی بدست آمده در راستای ۱۲ پروفیل در منطقه کرنده

پروفیل (تاقدیس)	Z <sub>1</sub> (km)	عمق بالا (km)	Z <sub>2</sub> عمق پایین (km)	i° زاویه یال	طول ساختار (km)
۱	۳/۸		۵/۱۶	۳۰/۴	۵
۲	۳/۷۷		۵/۲۴	۳۵/۳	۴/۸
۳	۳/۵		۵/۲	۳۵/۵	۵/۵
۴	۳/۲۴		۵/۰۴	۳۹/۷	۵
۵	۳/۲		۴/۷	۲۸	۶
۶	۳/۱۶		۴/۳۶	۲۱	۶/۵
۷	۳		۴/۲۵	۲۱/۵	۶/۶
۸	۲/۹		۴/۲	۲۱/۷	۶/۸
۹	۳		۴/۲	۱۹/۴	۷
۱۰	۳/۲		۴/۱۴	۱۶/۴	۶/۵
۱۱	۳/۲۴		۴/۱	۱۵/۱	۶/۵
۱۲	۳/۱		۴/۰۷	۱۷	۶/۵
پروفیل ناودیس	Z <sub>1</sub> (km)	عمق بالا (km)	Z <sub>2</sub> عمق پایین (km)	i° زاویه یال	طول ساختار (km)
۱	۵/۲		۶/۲۸	۹/۸	۱۲/۵
۲	۵/۳۸		۶/۴۴	۹/۳	۱۳
۳	۵/۴۱		۶/۵	۹/۷	۱۲/۸
۴	۵/۴		۶/۶	۱۱/۶	۱۱/۷
۵	۵/۳۹		۶/۵۶	۱۲/۲	۱۰/۸
۶	۵/۲۷		۶/۳۲	۱۱/۹	۱۰
۷	۵/۱۸		۶/۲	۱۱/۸	۹/۸
۸	۴/۹		۵/۸	۱۰/۷	۹/۵
۹	۴/۷		۵/۵	۱۰/۳	۸/۸
۱۰	۴/۵		۵/۲	۱۰/۶	۷/۵



شکل ۱۹. نمای سه بعدی از ساختارهای تاقدیسی و ناویدیسی مدل سازی شده با استفاده از بی‌هنجری‌های گرانی منطقه کرند



شکل ۲۰. نقشه پهنه‌بندی عمق ساختار تاقدیسی در ناحیه مورد نظر، حاصل از مطالعات لرزه نگاری

پوشاننده خود است، باعث ایجاد بی‌هنجری‌های گرانی مثبت و منفی می‌گردد. روش ارائه شده برای مدل‌های مصنوعی تاقدیسی و ناویدیسی برای هر دو حالت که اثر میدان گرانی منطقه‌ای در داده‌های میدان گرانی باقی‌مانده وجود داشته باشد یا وجود نداشته باشد، مورد استفاده قرار گرفت که نتایج بسیار قابل قبولی حاصل شده است. بر همین اساس روش معرفی شده برای تعیین عمق و شکل ساختارهای تاقدیسی و ناویدیسی ناحیه کرند بکار گرفته شد. مدل سه بعدی ساختارهای تاقدیس و ناویدیس حاصل

### نتیجه‌گیری

در این مقاله روشی از وارونسازی بر اساس روش بهینه‌سازی مارکوارت ارائه شده است که ساختارهای چین خورده مدفون در زیر نهشته‌ها را با استفاده از داده‌های میدان گرانی، با دقت بالایی مدل سازی می‌نماید. در واقع با تعیین شکل و عمق ساختارهای تاقدیسی و ناویدیسی مجاور هم، می‌توان عمق نهشته‌ها و شکل سنگ بستر منطقه تحت مطالعه را تعیین نمود. چراکه تغییرات عمقی در سنگ بستر که دارای تابین چگالی بالایی با نهشته‌ها

## منابع

- آقانباتی، ع (۱۳۸۳) زمین‌شناسی ایران، انتشارات سازمان زمین‌شناسی و اکتشافات معدنی کشور.
- افشار، الف، سهیلی، م، والی، ن، نقشه زمین‌شناسی ۱:۲۵۰۰۰ کوه کورخود. سازمان زمین‌شناسی و اکتشافات معدنی کشور.
- Alessandrello, E., Bichara, M. and Lakshmanan, J (1983) Automatic three layer, three-dimensional deconvolution of the Pays De Bray anticline. *Geophysical Prospecting*, 31: 608–626.
- Chai, Y. and Hinze, W. J (1988) Gravity inversion of an interface above which the density contrast varies exponentially with depth. *Geophysics*, 53: 837–845.
- Chakravarthi, V (2003) US patent, 6: 615, 139.
- Chakravarthi, V. and Sundararajan, N (2004) Ridge regression algorithm for gravity inversion of fault structures with variable density. *Geophysics*, 69: 1394–1404.
- Chakravarthi, V. and Sundararajan, N (2005) Gravity modeling of 21/2-D sedimentary basins—a case of variable density contrast. *Computers & Geosciences*, 31: 820–827.
- Chakravarthi, V. and Sundararajan, N (2007) Marquardt optimization of gravity anomalies of anticlinal and synclinal structures with prescribed depth dependent density. *Geophysical Prospecting*, 55: 571–587.
- Chakravarthi, V. and Sundararajan, N (2008) TODGINV—A code for optimization of gravity anomalies due to anticlinal and synclinal structures with parabolic density contrast. *Computers & Geosciences*, 34: 955–966
- Eshaghzadeh, A. and Kalantari, R. A (2017) Anticlinal Structure Modeling with Feed Forward Neural Networks for Residual Gravity Anomaly Profil, 8th congress of the Balkan Geophysical Society, DOI: 10.3997/2214-4609.201414210, 2015.
- Eshaghzadeh, A., Dehghanpour, A. and Kalantari, R. A (2019) Marquardt inverse modeling of the residual gravity anomalies due to simple geometric structures: A cast study of Chromite deposit. *Contributions to Geophysics and Geodesy*, 49: 153–180.
- Eshaghzadeh, A., Sahebari S. S. and Kalantari, R. A (2020) Anticlinal structure modeling using Feed-forward neural network (FNN) inversion for 2D gravity field data. Accepted in journal of the earth and space physics.
- Eshaghzadeh, A., Sahebari S. S. and Kalantari, R. A (2020) Determination of sheet-like geological structures parameters using Marquardt inversion of the magnetic data. *Indian Journal of Geo Marine Sciences*, 49: 450–457.
- Heiland, C. A (1968) *Geophysical Exploration*, 2nd ed. Hafner Publishing Co., New York, 1013pp.
- Jianghai, X. and Sprowl, D. R (1995) Moho depths in Kansas from gravity inversion assuming

از وارون‌سازی مارکوارت که در واقع شکل سنگ بستر منطقه مورد بررسی می‌باشد، عمق بالای تاقدیس را در حدود ۲۸۰۰ متر، عمق پایین تاقدیس یا بالای ناودیس که تقریباً طابق با داده گرانی صفر می‌باشد را در حدود ۴۲۰۰ متر و عمق پایین ناودیس را در حدود ۵۶۰۰ متر تخمین زده است. تحلیل داده‌های لرزه‌ای عمق بالای تاقدیس را در حدود ۳۰۰۰ متر برآورد کرده است. بر اساس نتایج بدست آمده از تحلیل داده‌های گرانی که در جدول ۴ آورده شده است، می‌توان نتیجه گرفت که عمق ساختار تاقدیسی از موقعیت کمترین عمق محاسبه شده (تخمین زده شده از تغییرات میدان گرانی در راستای پروفیل شماره ۸) به سمت غرب و شرق افزایش می‌یابد، ولی شبیه محور تاقدیس به سمت غرب کمتر از شبیه محور تاقدیس به سمت شرق می‌باشد. همچنین سبترای رسوبات روی ساختار ناودیسی از غرب به شرق کاهش می‌یابد.

مقایسه نتایج حاصل از روش مدل‌سازی وارون مارکوارت با نتایج حاصل از روش لرزه‌ای، تطابق خوبی بین عمق‌های محاسبه شده نشان می‌دهد که کارآیی و عملکرد خوب و درست کد نوشته شده بر اساس روش وارون‌سازی ارائه شده را اثبات می‌نماید. روش وارون‌سازی مارکوارت، عمق و حدود ساختارهای تاقدیسی و ناودیسی را با دقت بالایی برآورد می‌کند که با تلفیق نتایج حاصل از این روش و با نتایج حاصل از روش‌های دیگر ژئوفیزیکی، می‌تواند در تفسیر بهتر منطقه مورد مطالعه موثر باشد. در این تحقیق به دلیل عدم وجود چاههای اکتشافی نزدیک به منطقه مورد مطالعه، مقدار تباین چگالی میانگین سطحی و نیز عدد ثابت  $\alpha$  در فرمول تباین چگالی سهموی، بر اساس چگالی حاصل از روش نتلتون و مطالعات زمین‌شناسی در نظر گرفته شده است که در صورت وجود اطلاعات درون چاهی، دقت پردازش و تفسیر کیفی و کمی داده‌های گرانی افزایش یافته و نتایجی با درجه اطمینان بیشتر حاصل می‌گردد.

## سپاسگزاری

نظرات سازنده داوران محترم مجله یافته‌های نوین زمین‌شناسی کاربردی باعث بهتر شدن این نوشتار گردید که از ایشان تشکر و قدردانی می‌گردد.

- exponential density contrast. *Computers & Geosciences*, 21: 237–244.
- Lyons, P. L (1956) *Geophysical Case Histories*, Society of Exploration Geophysicists, 237–518.
- Marquardt, D. W (1963) An algorithm for least squares estimation of nonlinear parameters. *Journal of the Society for Industrial and Applied Mathematics*, 11: 431–441.
- Rao, D. B (1990) Analysis of gravity anomalies of sedimentary basins by an asymmetrical trapezoidal model with quadratic density function. *Geophysics*, 55: 226–231.
- Rao, B. S. R. and Murty, I. V. R (1978) *Gravity and Magnetic Methods of Prospecting*. Arnold-Heinemann Publishers, New Delhi, India, 390pp.
- Jianghai, X. and Sprowl, D. R (1995) Moho depths in Kansas from gravity inversion assuming exponential density contrast. *Computers & Geosciences*, 21: 237–244.
- Zhang, J., Zhong, B., Zhou, X. and Dai, Y (2001) Gravity anomalies of 2-D bodies with variable density contrast. *Geophysics*, 66: 809–813.

## Marquardt inverse modeling of gravity anomalies due to anticlinal and synclinal structures based on parabolic density contrast. (A case study: Kerend region)

A. Eshaghzadeh<sup>1\*</sup> and S. Seyedi Sahebari<sup>2</sup>

1- Ph. D. student. Dept., of Geology, Faculty of sciences, University of Isfahan, Isfahan

2- Dept., of Civil Engineering, Nabi Akram Higher education Institute, Tabriz

\* eshagh@ut.ac.ir

Received: 2020/11/20 Accepted: 2021/1/20

### Abstract

In this paper, a method based on the 2D Marquardt inverse modeling of anticlinal and synclinal structures using the gravity field data is introduced and the density contrast of the difference depths of the earth is computed based on a parabolic density function (PDF). The normal and inverted isosceles triangular models are generally used to describe the geometries of these structures in analyzing gravity anomalies. In the absence of known geology, it may not be possible to isolate completely the gravity signature due to a geological structure from the regional gravity background. In this paper a computer program solves three different parameters of the structure,  $z_1$ ,  $z_2$  and  $i$ , in addition to estimating two coefficients of regional gravity anomaly. The modeling process begins with computing the theoretical gravity anomaly of an anticline or syncline prototype, defined by approximate shape parameters in each case that can be attained from known geology. The program reduces the error between the observed gravity anomaly and the estimated gravity anomaly by improving the initial parameters of the model during repetition until the misfit function falls below a predefined allowable error or the damping factor acquires a large value or the specified number of iterations is completed. The efficiency of the algorithm is illustrated with a set of synthetic gravity anomalies over an anticlinal and a synclinal structure both with and without regional background, further, the code is exemplified with the gravity data from Kerend region, Iran. The target of gravity survey studies is determination the limits and depth values of anticlinal structures as a probable hydrocarbon traps. The results show the top depth of the anticlinal about 2800 m, the bottom depth of the anticlinal about 4200 m and the bottom depth of the synclinal about 5600 m.

**Keywords:** Anticlinal and Synclinal structures, Gravity anomalies, Kerend, Marquardt, Parabolic density contrast.