

**DANMARKS METEOROLOGISKE  
INSTITUT**

— TEKNISK RAPPORT —

**03-30**

**Verifikation af vandstandsprognoser:  
2002**

**Jacob Woge Nielsen**



**København 2003**

**ISSN 0906-897X** (trykt)  
**ISSN 1399-1388** (online)

# **Verifikation af vandstandsprognoser: 2002**

**Jacob Woge Nielsen**  
**e-mail: jw@dmi.dk**

**Danmarks Meteorologiske Institut, København, Danmark**

## **Indhold**

<b>1</b>	<b>Introduktion</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>DKSS98</b>	<b>4</b>
<b>3</b>	<b>Data</b>	<b>5</b>
<b>3.1</b>	<b>Observationer</b>	<b>5</b>
<b>3.2</b>	<b>Prognoser</b>	<b>6</b>
<b>4</b>	<b>Fejlmål</b>	<b>7</b>
<b>4.1</b>	<b>Residual</b>	<b>7</b>
<b>4.2</b>	<b>Spidsfejl</b>	<b>7</b>
<b>4.3</b>	<b>Succesrater</b>	<b>8</b>
<b>5</b>	<b>Resultater</b>	<b>9</b>
<b>5.1</b>	<b>Nøgletal</b>	<b>9</b>
<b>5.2</b>	<b>Prognoselængden</b>	<b>9</b>
<b>5.3</b>	<b>Succesrater</b>	<b>10</b>
<b>6</b>	<b>Tidligeere år</b>	<b>11</b>
<b>7</b>	<b>Konklusion</b>	<b>12</b>
<b>Appendix</b>		<b>13</b>
<b>A - Stationsliste</b>		<b>14</b>
<b>B - Observeret statistik</b>		<b>16</b>
<b>C - Stationsstatistik (HIR)</b>		<b>18</b>
<b>D - Stationsstatistik (UKM)</b>		<b>20</b>
<b>E - Højvande og prognosefejl (HIR)</b>		<b>22</b>
<b>F - Højvande og prognosefejl (UKM)</b>		<b>32</b>
<b>G - Beregningsmetoder</b>		<b>42</b>
<b>Referencer</b>		<b>44</b>
<b>Tabeller</b>		<b>45</b>
<b>Figurer</b>		<b>45</b>

## 1 Introduktion

I denne rapport verificeres DMIs operationelle prognoser for vandstand ved danske kyststationer, gældende for 2002. Prognoserne er beregnet med DMIs stormfloodsvarslingsystem *DKSS98*.

Der er beregnet standard statistik (*bias*, *rms*, ...) for hver station, og nøgletal som middelfejl over samtlige stationer. De højeste højvande undersøges særskilt, og bruges dels til at beregne *spidsfejl*, dels til at beregne en succesrate til brug for DMIs resultatkontrakt.

DMI har brugt DKSS98 eller et lignende system til at forudsige vandstand siden 1990. Kernen udgøres af havmodellen *Mike21*, som beregner hvordan vandstanden ændrer sig under indflydelse af vind, lufttryk og tidevand. *Mike21* er udviklet af "DHI - Institut for Vand og Miljø" og venligst stillet til rådighed for DMIs stormfloodsvarsling.

Ultimo 2001 begyndte DMI at udsende prognoser for Limfjorden, som her verificeres for første gang. Kystdirektoratet har oprettet nye vandstandsmålere, og flere målere ejet af lokale myndigheder er nu inkluderet. Medio 2002 blev referenceniveauet for vandstand ændret, fra Dansk Normal Nul (DNN) til Dansk Vertikal Reference 1990 (DVR90). Her er data anvendt som de var til rådighed på måletidspunktet.

Vi verificerer prognoserne, som de blev beregnet med DKSS98. De adskiller sig fra de faktisk udsendte varslere, hvor prognoserne efterbehandles (filtreres) ved brug af observeret vandstand.

I det følgende beskrives det operationelle stormfloodsvarslingssystem (kap. 2), datagrundlaget (kap. 3) og de statistiske fejlmål (kap. 4). Verifikationen for 2002 beskrives i kap. 5, og sammenlignes med foregående år (kap. 6). Kap. 7 er en konklusion. Detaljerede resultater for hver station er henvist til Appendix. Referencer og figur/tabel-lister findes bagest i rapporten.

## 2 DKSS98

DMIs stormflodsvarslingssystem DKSS98 har været i operationel brug siden 1. september 1999. DKSS98 er beskrevet i detaljer i [2]. Her gives et kort resumé.

DKSS98 består af tre dele:

- en dybdeintegreret hydrodynamisk (*HD*) model
- Nordatlantisk tidevand
- en numerisk vejrmodel (*NWP*)

Systemet beregner kort over vandstand og dybdemidlet strøm gældende for hvert 10. minut, 2 døgn frem i tiden.

### *HD model*

Den hydrodynamiske model *Mike21* (beskrevet i [1]) løser de dybdeintegrerede ligninger for havstrøm og vandstand. Drivkræfterne er vind, lufttryk og tidevand. Modellen anvender *nesting*, med i alt 7 beregningsnet lagt inde i hinanden. Det mest grovmaskede net dækker hele Nordsø-Østersø området med 9 sømil maskevidde (16.7 km). I danske farvande er maskevidden 3 sømil (5.6 km); i Vadehavet og Bælthavet 1 sømil (1.8 km), og i Lillebælt og Øresund 1/3 sømil (617 m). Limfjorden behandles særskilt; vandstanden ved Thyborøn i øst og ved Hals i vest beregnes med et af de øvrige net, og det bestemmer vandstandsvariationerne i fjorden (se i øvrigt [6]). Maskevidden er her 750m. De fintmaskede beregningsnet giver en detaljeringsgrad, der sikrer fri strømning gennem snævre passager.

### *Tidevand*

HD-modellen har to åbne rande, langs snittene Shetland-Stavanger (ca. 59 °N), og Dungeness-Wissant i den Britiske Kanal (ca. 51 °N). Her foreskrives tidevandet fra Atlanterhavet, som derved trænger ind i Nordsøen. Vandstanden langs modelrandene er summen af astronomisk tidevand og invers barometer.

### *NWP model*

DMIs vejrmodel Hirlam-E (HIR) anvendes til vejrudsigter for Danmark [7]. Modellen forudsiger bl.a. lufttrykket ved havoverfladen og vinden i 10m højde, med en tidslig/rumlig oplosning på 1 time/16 km. Hirlam beregner en speciel 10 meter vind til brug for stormflodsvarsling. Wind og tryk interpoleres til HD-modellens groveste beregningsnet, og HD-modellen omregner 10m vinden til en vindspænding ved brug af en vindhastighedsafhængig friktionsparameter [8], [5]. Denne vindspænding er identisk med Hirlams bundstress.

Et parallelt back-up system anvender prognoser fra den engelske vejrmodel UK-lam (UKM, opl. 6 timer/1.25<sup>o</sup><sup>1</sup>). Back-up systemet giver generelt farvandsvagten ekstra information, og anvendes til varsling hvis Hirlam-E prognosen er forsinket eller fejlbehæftet.

### *Afvikling*

DKSS98 afvikles 4 gange dagligt. Det primære system (HIRLAM) afvikles ved terminerne 00, 06, 12 og 18 UTC. Back-up systemet (UK-lam) afvikles kun ved 00 og 12 UTC terminerne. Prognoselængden er 2 døgn (HIR), resp. 1 ½ døgn (UKM). Hver kørsel startes op med en mellemregning fra den forrige kørsel, uden at gøre brug af observeret vandstand.

---

<sup>1</sup>UKM har højere oplosning, men DMI modtager prognoserne i grov oplosning. Tidligere blev UKM vinden forstærket kunstigt med 10% over Nordsøen og med 1-2 m/s over Bælthavet, for at kompensere for den grove oplosning. Denne korrektion er ikke længere i brug.

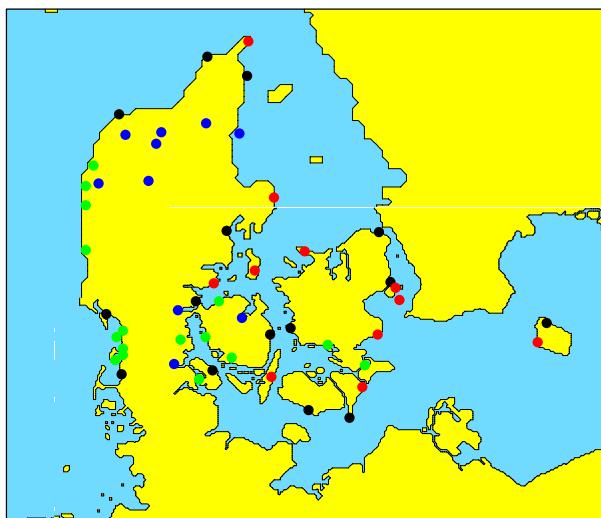
## 3 Data

Datagrundlaget er tidsserier af observeret vandstand og kort over forudsagt vandstand ved danske kyststationer i 2002.

### 3.1 Observationer

Der anvendes data fra 53 målere, som alle sender til DMI i sand tid (se fig. 1 og tabel 4 i appendix A). Målerne registrerer vandstanden hvert 10. minut med en præcision på 1 cm. Nogle målere registrerer i stedet hvert kvarter; disse data interpoleres lineært til hvert 10. minut. Der er i alt ca. 2.8 mio. vandstandsobservationer. Middel datadækningen er 96%, og mere end halvdelen af målerne har en datadækning over 99%.

Medio 2002 blev hele målernettet omlagt fra Dansk Normal Nul (DNN) til den nye Dansk Vertikal Reference (DVR90). Nulpunktet for en række målere blev flyttet, med op til 15 cm. Her anvendes data som de var til rådighed på måletidspunktet.



**Figur 1.** Vandstandsmålere og ejerforhold. Sort=DMI, rød=Farvandsvæsenet (FRV), grøn= Kystdirektoratet (KDI), blå=lokal myndighed. On-line observationer, tidevand og 24 timers prognose for alle stationer findes på DMIs Internet side <http://www.dmi.dk/vejr> under Vandstande.

Ved fem slusestationer i Vadehavet (jvf. tabel 4) påvirkes registreringen ved lavvande af sluseportene. Derfor repræsenterer den ikke altid vandstanden i det frie hav. Siden 2001 indgår disse stationer alligevel i verifikationen på lige fod med de øvrige.

Ved tre vestkyststationer findes både en kystmåler og en havnemåler. Kystmålere har tendens til langsomt at drive opad mod højere registrering, hvorefter de nulstilles igen. I varslingen anvendes i højere grad havnemålerne i Torsminde og Hvide Sande, mens havnemåleren i Thyborøn ligger helt inde i Limfjorden. Her anvendes kystmålerne, da de har vist sig at blive bedst gengivet af prognoserne.

2002 var et ret normalt år hvad angår ekstreme højvande. Der har været følgende situationer med kraftigt forhøjet vandstand:

- 2. jan. Vestlige Østersø
- 29. jan. Vadehavet og Vestkysten
- 21. feb. Vestlige Østersø
- 23. feb. Vadehavet og Vestkysten
- 26. okt. Kattegat

Vandstandsstatistik for hver station, gældende for 2002, er vist i tabel 5, appendix B.

### 3.2 Prognoser

DKSS98 beregner prognosekort for vandstand. Der er beregnet 1460 2 døgns prognoser (HIR, 7 mangler), samt  $730 \frac{1}{2}$  døgns prognoser (UKM, 19 mangler)<sup>1</sup>. Fra prognosekortene trækkes tidsserier for danske kyststationer (tabel 4). ved brug af nærmeste modelgitterpunkt. Tidsserierne for vandstand efterbehandles og sendes til DMIs farvandsvagt og andre brugere.

Efterbehandlingen sker i tre trin: opretning af tidevand, nulpunktskorrektion, og filtrering. Tidevandsopretning og nulpunktskorrektion er en del af modelkørslen. Filtreringen sker løbende, hver gang der modtages en ny observation.

#### Tidevandsopretning

Vi kører Mike21 uden kobling til en vejrmødel for at fastlægge modellens eget tidevand. Dette tidevand har fase- og amplitudefejl i visse havområder. Mike21 tidevandet bliver skiftet ud med det korrekte, astronomiske tidevand, der hvor det har vist sig at give en bedre prognose.

#### Nulpunktskorrektion

Stationens *bias* er forskellen mellem beregnet og målt middelvandstand over lang tid. Stationens nulpunkt kan ligge langt fra DNN (DVR90), eller der kan være en unøjagtighed i modelberechningen. For hver station trækker vi bias for 1998 fra prognosene. Værdierne varierer fra  $\pm 25$  cm, Omlægning til DVR90 har reduceret de fleste bias-værdier.

#### Filtrering

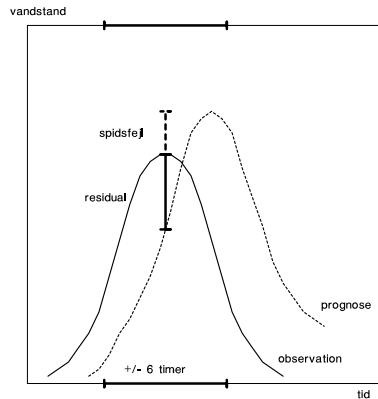
Prognosene filtreres når DMI modtager en ny observation, som regel hvert 10. minut. Forskellen mellem observation og prognose giver den øjeblikkelige fejl, og ved brug af et autoregressivt (AR) filter får vi et statistisk estimat for fejlen i den nærmeste fremtid. Denne fejl trækkes fra prognosene. For en beskrivelse af metoden, se [2]. De filtrerede prognosene anvendes løbende i varslingen, men arkiveres og verificeres af praktiske årsager ikke.

---

<sup>1</sup>For visse stationer i Limfjorden findes kun prognosene fra 27. maj og fremad.

## 4 Fejlmål

Der anvendes to typer prognosefejl, som skitseret i figur 2.



**Figur 2.** Definition af residual og spidsfejl.

- *residual* = prognose minus observation til en given tid
- *spidsfejl* = forudsagt minus observeret højvande

Residualet er en almindelig tidsserie. Spidsfejlen er en tabel med værdier for hvert enkelt højvande.

### 4.1 Residual

Ved at midle residualet på passende vis (se Appendix D) beregnes for hver station:

- $me$  = middel fejl (*bias*)
- $rms$  = rms fejl
- $ev$  = forklaret varians
- $cc$  = korrelations-koefficient

Der beregnes nøgletal ved at midle over alle stationer.

### 4.2 Spidsfejl

Til spidsfejl benyttes de 10 højeste højvande ved hver station, adskilt med mindst 12 timer. Prognosen er den højeste forudsagte vandstand, maksimalt forskudt 6 timer fra højvandet. Ekstreme lavvande og falske alarmer er ikke undersøgt.

Ved at midle spidsfejl-tabellen på passende vis (se Appendix D) beregnes for hver station:

- $pe$  = middel spidsfejl (peak bias)
- $pe\%$  = middel spidsfejl i %

Nøgletal beregnes ved at midle over alle stationer.

### **4.3 Succesrater**

Ud fra spidsfejl-tabellen beregnes en *succesrate* som andelen af godt forudsagte højvande, dvs. hvor spidsfejlen er under en vis margin. Succesraten er ideelt 100%. Der beregnes succesrater med tre fejlmarginer:

- 10 cm fejlmargin
- 20 cm fejlmargin
- 30 cm fejlmargin

Til brug for DMIs resultatkontrakt beregnes succesraten med 30 cm fejlmargin separat for Nordsøkysten (fra Vadehavet til Skagens Gren), og for de indre danske farvande (resten af stationerne). Der bruges 24 DMI/KDI stationer i denne beregning. DMIs årsresultat er middelværdien af disse to tal.

## 5 Resultater

Herunder beskrives og diskuteres resultatet af verifikationen for år 2002. *HIR* refererer til Hirlam opsætningen (primær) og *UKM* til UK-lam opsætningen (back-up). Der vises kun stations-midlede fejlmål. Detaljerede resultater for hver station findes i appendices C-F.

### 5.1 Nøgletal

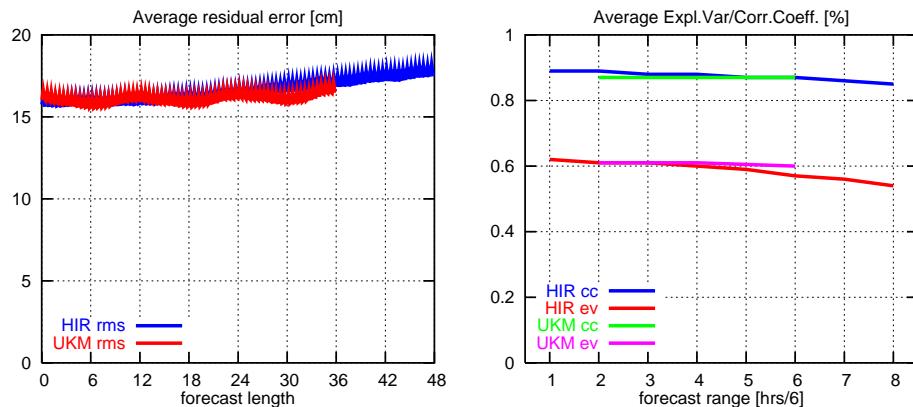
Tabel 1 viser nøgletal, dvs. fejlmål midlet over alle stationer og hele prognoselængden. Fejl for hver enkelt station er vist i appendix C-D.

Model	bias cm	rms cm	cc	ev	pe cm	pe% %
HIR	-7	16	0.87	0.59	-17	-17
UKM	-6	16	0.87	0.61	-24	-23

**Tabel 1.** Nøgletal for hver opsætning, midlet over alle prognoselængder og over alle stationer. HIR opsætningen er midlet fra 0-48 timers prognoselængde, UKM fra 0-36 timer.

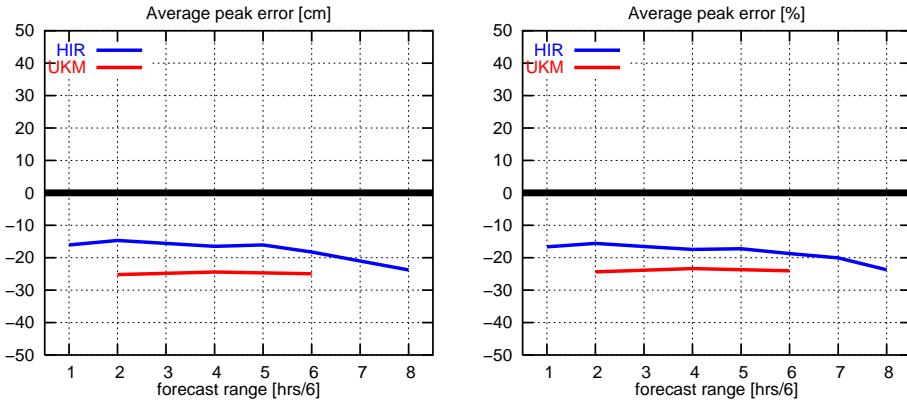
Systemet har en lille negativ bias, og en rms fejl på ca. 16 cm. De højeste vandstande undervurderes med ca. 20 cm i middel, svarende til en procentvis fejl på ca. 20%. Den primære HIR opsætning er bedre til at forudsige højvande end back-up modellen.

### 5.2 Prognoselængden



**Figur 3.** Residualfejl som funktion af prognoselængden

Fig. 3 viser fejlen som funktion af prognoselængden. De lange prognoser er lidt dårligere end de korte, især for HIR opsætningen. Allerede ved analysen (prognoselængde 0) er der en fejl. Det skyldes at stormfloodsmodellen ikke initialiseres ved brug af observeret vandstand - modellen beregner selv sin starttilstand, som derfor er fejlbehæftet.



**Figur 4.** Spidsfejl som funktion af prognoselængden, angivet i 6 timers blokke.

Spidsfejl er negativ: højvande undervurderes. Fejlen øges på prognoser på 30 timer eller mere, Fejlen for hvert enkelt højvande er vist i appendix E-F.

### 5.3 Succesrater

Tabel 2 viser andelen af godt forudsagte højvande med hhv. 10/20/30cm fejlmargin. Succesraten er beregnet for alle stationer, og for de separate områder Nordskysten op til Skagen (Nordsø), og de indre danske farvande fra Skagen til Bornholm (IDF). Denne geografiske opdeling gør succesraten mindre afhængig af hvilke stationer der er til rådighed et givet år (oprettelse/nedlæggelse af stationer mv.). Til beregning af Nordsø/IDF succesrater anvendes kun stationer der er arkiveret i DMIs database, dvs. alle FRV stationer er udeladt (Tabel 4). I alt er anvendt 11 Nordsøstationer og 12 IDF stationer.

Kriterium	Alle		Nordsø		IDF	
	HIR	UKM	HIR	UKM	HIR	UKM
10 cm	29	18	35	20	23	16
20 cm	54	32	61	36	23	16
30 cm	77	53	78	54	75	52

**Tabel 2.** Succesrate for forudsigelse af de 10 højeste vandstande ved hver station, 2002.

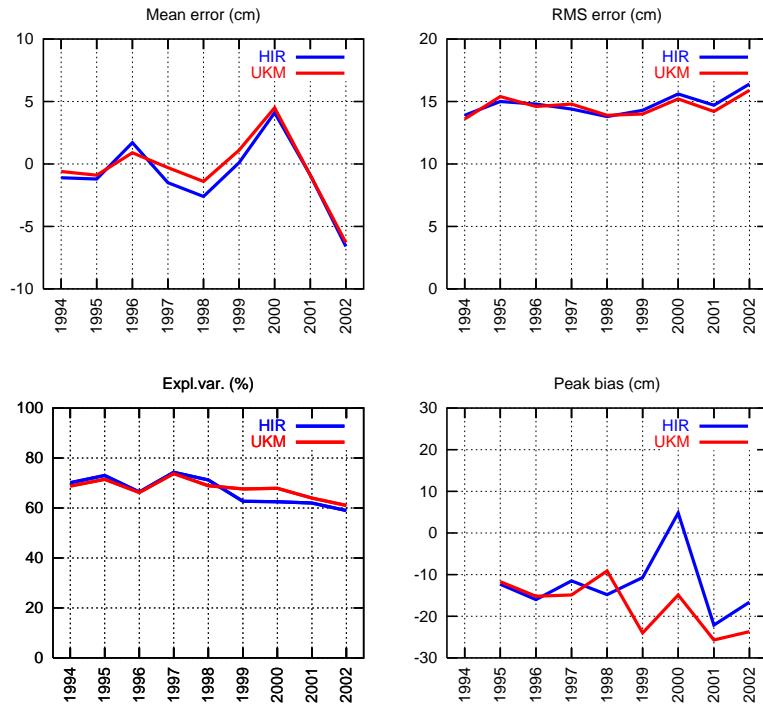
Til brug for DMIs resultatkontrakt beregnes middelværdien af 30 cm succesraten for Nordsø og IDF stationer. HIR resultatet (fremhævet i tabel 3) rapporteres til ministeriet.

HIR	UKM
77	53

**Tabel 3.** Resultatkontrakt

## 6 Tidligere år

Tidsudviklingen af en række nøgletal (1994-2002) er vist i Fig. 5.



**Figur 5.** Nøgletal, 1994-2002. Bias, rms fejl, forklaret varians og spidsfejl.

Samtlige fejlmål viser en svag forværring i de senere år. Det kan til dels skyldes oprettelse af nye stationer, så datagrundlaget ikke er det samme fra år til år.

## 7 Konklusion

DMIs operationelle vandstandsprognoser for 2002 verificeres. Prognoserne er beregnet med den hydrodynamiske model Mike21, drevet af DMIs vejrmødel Hirlam-E (HIR, primær prognose), eller af den engelske vejrmødel UK-lam (UKM, back-up prognose). Prognoserne sammenlignes med observationer fra 53 danske kyststationer.

Der beregnes fejlmål, midlet over hele prognoselængden, og nøgletal, midlet over alle stationer. Desuden beregnes en succesrate for de 10 højeste højvande ved hver station.

*Residualfejl:* Der er en lille negativ bias, og en rms fejl på 16 cm. Fejlen vokser lidt ved prognoselængder over 36 timer.

*Spidsfejl:* Højvande undervurderes generelt med ca. 20 cm (20%), mest i de indre danske farvande. Fejlen vokser ved prognoselængder over 30 timer.

*Succesrate:* Med et succeskriterium på 30 cm forudsiges 3 ud af 4 højvande med HIR opsætningen, cirka halvdelen med UKM opsætningen.

*Sammenligning:* HIR prognoserne er bedst til at forudsige højvande .

*Tidsudvikling:* Fejlene har en svagt voksende tendens i de senere år.

## **Appendix**

De følgende sider indeholder diverse tabeller og figurer.

Appendix A: Stationsliste

Appendix B: Observeret statistik

Appendix C: HIR stations-statistik

Appendix D: UKM stations-statistik

Appendix E: Højvande og HIR prognosefejl

Appendix F: Højvande og UKM prognosefejl

Appendix G: Beregningsmetode

## **A - Stationsliste**

Station	Nummer	Position	Region	Ejer
Skagen	20002	57°43'N 10°36'E	Skagerrak	FRV
Hirtshals	20047	57°36'N 09°58'E	Skagerrak	DMI
Frederikshavn	20101	57°26'N 10°34'E	Skagerrak	DMI
Hals Barre	20252	56°58'N 10°26'E	Kattegat	L
Hals	20262	56°59'N 10°19'E	Kattegat	L
Aalborg Øst	20303	57°03'N 09°56'E	Limfjorden	L
Rønbjerg	20412	56°53'N 09°10'E	Limfjorden	L
Løgstør	20423	56°58'N 09°15'E	Limfjorden	L
Hanstholm	21009	57°07'N 08°36'E	Skagerrak	DMI
Thisted	21058	56°57'N 08°42'E	Limfjorden	L
Skive	21191	56°34'N 09°03'E	Limfjorden	L
Grenå	22121	56°25'N 10°56'E	Kattegat	FRV
Århus	22331	56°09'N 10°13'E	Kattegat	DMI
Juelsminde	23132	56°43'N 10°01'E	Bælthavet	FRV
Fredericia	23293	55°34'N 09°45'E	Bælthavet	DMI
Kolding	23322	55°30'N 09°29'E	Bælthavet	L
Thyborøn Kyst	24006	56°42'N 08°13'E	Vestkysten	KDI
Ferring	24018	56°32'N 08°07'E	Vestkysten	KDI
Lemvig	24032	56°33'N 08°18'E	Limfjorden	L
Torsminde Kyst	24122	56°22'N 08°07'E	Vestkysten	KDI
Hvide Sande Kyst	24342	56°00'N 08°08'E	Vestkysten	KDI
Esbjerg	25149	55°28'N 08°26'E	Vadehavet	DMI
Ribe Kammersluse *)	25343	55°20'N 08°41'E	Vadehavet	KDI
Mandø *)	25346	55°17'N 08°35'E	Vadehavet	KDI
Haderslev	26088	55°15'N 09°31'E	V. Østersø	KDI
Havneby	26136	55°05'N 08°34'E	Vadehavet	KDI
Brøns *)	26143	55°11'N 08°41'E	Vadehavet	KDI
Åbenrå	26239	55°03'N 09°26'E	V. Østersø	L
Ballum Sluse *)	26346	55°08'N 08°41'E	Vadehavet	KDI
Vidå Sluse *)	26359	54°58'N 08°40'E	Vadehavet	DMI
Fynshav	26457	55°00'N 09°59'E	V. Østersø	DMI
Sønderborg	26473	54°55'N 09°47'E	V. Østersø	KDI
Ballen	27084	55°49'N 10°38'E	Kattegat	FRV
Bogense	28003	55°34'N 10°05'E	Kattegat	KDI
Odense Fjord	28086	55°43'N 10°42'E	Bælthavet	L
Slipshavn	28234	55°17'N 10°50'E	Bælthavet	DMI
Assens	28366	55°16'N 09°53'E	V. Østersø	KDI
Faaborg	28397	55°06'N 10°15'E	V. Østersø	KDI
Spodsbjerg	28582	54°56'N 10°50'E	Bælthavet	FRV
Odden	29002	55°58'N 11°22'E	Kattegat	FRV
Korsør	29393	55°20'N 11°08'E	Bælthavet	DMI
Hornbæk	30017	56°06'N 12°28'E	Kattegat	DMI
København	30336	55°41'N 12°30'E	Bælthavet	DMI
Nordre Røse	30346	55°38'N 12°41'E	Bælthavet	FRV
Drogden Fyr	30357	55°32'N 12°43'E	Bælthavet	FRV
Rødvig	31063	55°15'N 12°23'E	V. Østersø	FRV
Karrebæksminde	31171	55°11'N 11°39'E	Bælthavet	KDI
Kalvehave	31244	55°00'N 12°10'E	V. Østersø	KDI
Hesnæs	31493	54°49'N 12°08'E	V. Østersø	FRV
Rødby	31573	54°39'N 11°21'E	V. Østersø	DMI
Gedser	31616	54°34'N 11°56'E	V. Østersø	DMI
Tejn	32048	55°15'N 14°50'E	Østersø	DMI
Rønne	32096	55°06'N 14°41'E	Østersø	FRV

**Tabel 4.** Vandstandsstationer, 2002. Ansvarshavende DMI=Danmarks Meteorologiske Institut; KDI=Kystdirektoratet, FRV=Farvandsvæsenet, L=lokal myndighed. \*) = slusestation.

## **B - Observeret statistik**

Station	Lavest cm	Middel cm	Højest cm	St.dev cm	mgl. %
Skagen	-89	-6	99	23	0
Hirtshals	-107	-7	102	26	0
Frederikshavn	-90	-8	95	22	0
Hals Barre	-76	-10	106	23	14
Hals	-66	-1	91	19	29
Aalborg Øst	-62	-3	92	16	34
Rønbjerg	-71	15	140	40	41
Løgstør	-69	12	145	33	6
Hanstholm	-125	-10	110	31	0
Thisted	-75	10	128	32	1
Skive	-71	12	138	32	1
Grenå	-97	-2	117	24	4
Århus	-93	6	113	21	0
Juelsminde	-96	11	105	23	10
Fredericia	-109	3	80	17	4
Kolding	-97	20	155	20	1
Thyborøn	-116	9	212	38	5
Ferring	-118	10	235	41	3
Lemvig	-76	13	149	31	3
Torsminde Kyst	-128	11	243	43	2
Hvide Sande Kyst	-145	8	246	47	1
Esbjerg	-238	12	336	70	0
Ribe Kammersluse	-123	23	398	67	1
Mandø	-72	21	374	61	1
Haderslev	-136	6	154	23	1
Havneby	-257	10	347	75	1
Brøns	17	59	416	36	1
Åbenrå	-124	13	170	25	2
Ballum Sluse	-21	49	379	48	1
Vidå Sluse	-80	32	369	61	3
Fynshav	-109	10	160	23	2
Sønderborg	-115	8	158	24	1
Ballen	-78	10	101	20	1
Bogense	-97	7	117	23	2
Odense Fjord	-101	8	150	25	1
Slipshavn	-75	10	95	22	2
Assens	-112	8	156	22	1
Fåborg	-114	12	161	23	1
Spodsbjerg	-93	1	123	19	0
Sj. Odde	-92	5	91	20	2
Korsør	-68	9	96	19	2
Hornbæk	-117	6	136	25	1
København	-77	14	121	20	0
Nordre Røse	-70	11	102	20	20
Drogden	-87	8	127	22	2
Rødvig	-109	10	139	23	0
Karrbæksminde	-66	10	109	20	1
Kalvehave	-56	13	131	21	1
Hesnæs	-116	13	152	24	0
Rødby	-106	10	157	24	0
Gedser	-102	15	166	24	0
Tejn	-70	5	113	24	1
Rønne	-78	-1	108	23	0

**Tabel 5.** Observeret vandstand, 2002.

## **C - Stationsstatistik (HIR)**

Station	bias cm	rms cm	cc	ev	pe cm	pe% %
Skagen	-7	13	0.87	0.66	-21	-25
Hirtshals	-5	12	0.90	0.78	-18	-22
Frederikshavn	-1	12	0.86	0.73	-15	-20
Hals Barre	10	16	0.84	0.52	-20	-26
Hals	-2	18	0.73	0.11	-15	-20
Aalborg Øst	2	17	0.75	-0.16	-2	1
Rønbjerg	1	16	0.83	0.83	8	8
Løgstør	-2	15	0.94	0.79	20	18
Hanstholm	2	12	0.93	0.84	-17	-18
Thisted	-0	15	0.92	0.78	13	13
Skive	-2	15	0.92	0.78	17	15
Grenå	3	13	0.86	0.72	-23	-25
Århus	-9	15	0.82	0.50	-35	-40
Juelsminde	-13	21	0.77	0.13	-37	-41
Fredericia	-2	16	0.61	0.17	-20	-31
Kolding	-5	13	0.83	0.58	-13	-12
Thyborøn	-6	15	0.93	0.85	-12	-8
Ferring	-5	14	0.94	0.87	-24	-14
Lemvig	-5	16	0.93	0.72	13	11
Torsminde Kyst	-6	15	0.95	0.87	-44	-25
Hvide Sande Kyst	-1	14	0.96	0.92	-26	-15
Esbjerg	-9	17	0.98	0.94	-16	-6
Ribe Kammersluse	-7	25	0.94	0.86	-1	0
Mandø	0	30	0.87	0.76	-17	-7
Haderslev	-10	20	0.79	0.28	-20	-22
Havneby	-6	18	0.97	0.94	-10	-5
Brøns	-40	49	0.84	-0.92	-16	-5
Åbenrå	-2	13	0.88	0.73	-12	-11
Ballum Sluse	-8	25	0.88	0.74	-10	-4
Vidå Sluse	-14	26	0.96	0.82	-8	-3
Fynshav	-8	14	0.88	0.63	-15	-16
Sønderborg	-8	14	0.90	0.66	-17	-18
Ballen	-9	14	0.83	0.49	-31	-37
Bogense	-7	16	0.81	0.49	-36	-39
Odense Fjord	-9	20	0.77	0.39	-44	-44
Slipshavn	-14	18	0.85	0.30	-42	-50
Assens	-9	17	0.82	0.43	-17	-21
Fåborg	-11	15	0.90	0.55	-17	-17
Spodsbjerg	-9	13	0.84	0.50	-28	-35
Sj. Odde	-6	11	0.88	0.70	-19	-24
Korsør	-4	12	0.82	0.60	-13	-18
Hornbæk	-5	14	0.85	0.68	-26	-27
København	-17	20	0.87	0.01	-37	-41
Nordre Røse	-1	9	0.88	0.77	-11	-13
Drogden	-9	13	0.91	0.65	-16	-17
Rødvig	-12	16	0.92	0.54	-16	-17
Karrbæksminde	-6	14	0.83	0.48	-7	-8
Kalvehave	-5	10	0.90	0.76	-14	-15
Hesnæs	-12	15	0.92	0.59	-20	-20
Rødby	-7	12	0.92	0.76	-19	-19
Gedser	-13	16	0.92	0.53	-21	-20
Tejn	-11	13	0.94	0.69	-17	-21
Rønne	-8	12	0.93	0.73	-14	-18

**Tabel 6.** HIR statistik for hver station, midlet over prognoselængder fra 0-48 timer. me=middelfejl eller bias, rms=root mean square fejl, cc=korrelationskoefficient, ev=forklaret varians, pe=spidsfejl, pe% = spidsfejl i %. I Brøns kan modellen ikke beregne lavvande korrekt.

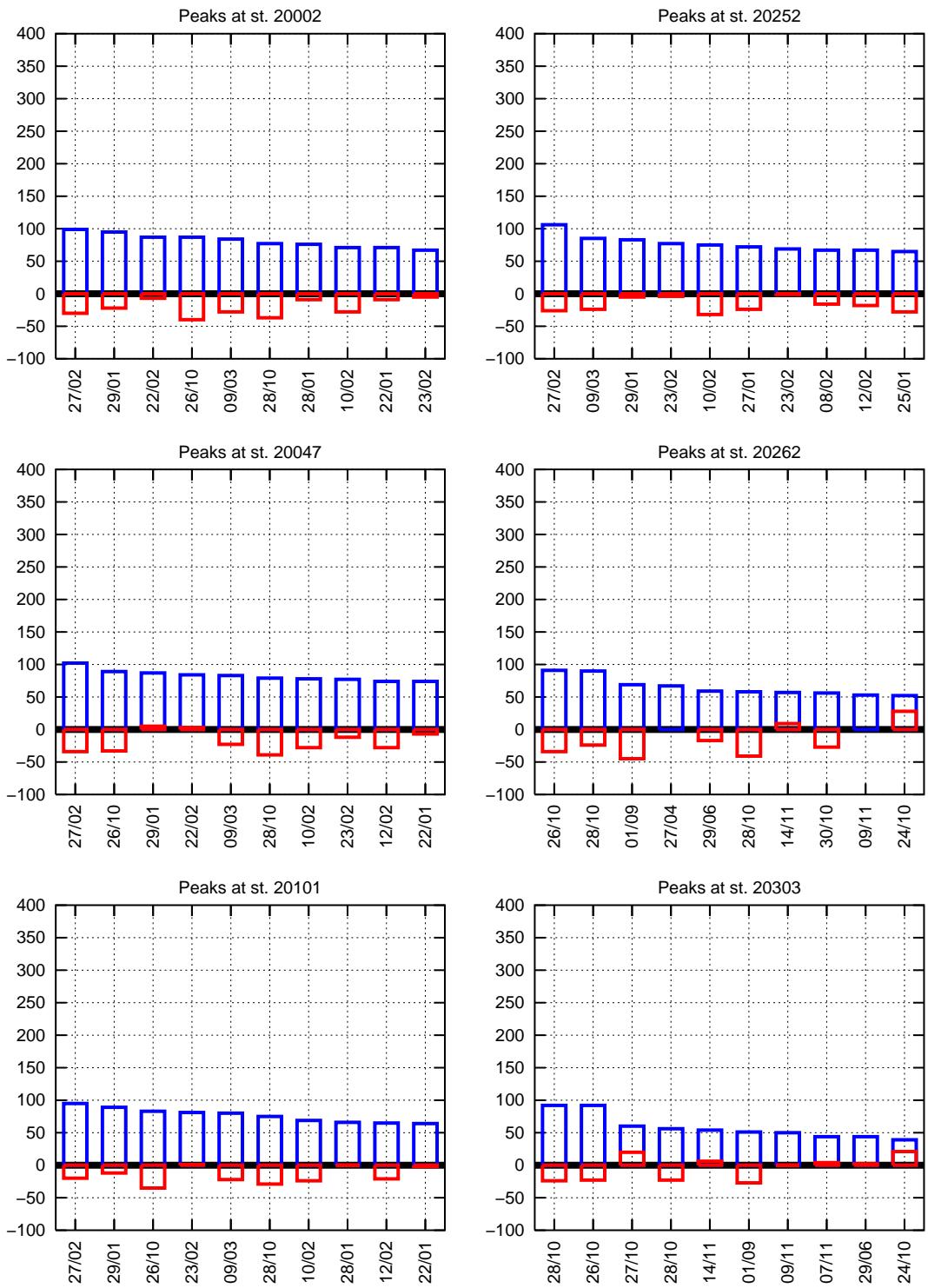
## **D - Stationsstatistik (UKM)**

Station	bias cm	rms cm	cc	ev	pe cm	pe% %
Skagen	-7	13	0.87	0.67	-27	-32
Hirtshals	-5	12	0.90	0.79	-25	-30
Frederikshavn	-1	11	0.86	0.74	-23	-30
Hals Barre	9	16	0.83	0.52	-26	-34
Hals	-2	18	0.73	0.13	-20	-27
Aalborg Øst	2	17	0.75	-0.12	-7	-7
Rønbjerg	-1	16	0.84	0.85	3	3
Løgstør	-3	15	0.95	0.81	20	17
Hanstholm	2	11	0.93	0.87	-24	-25
Thisted	-1	14	0.93	0.80	13	12
Skive	-3	14	0.93	0.80	14	13
Grenå	3	13	0.85	0.71	-29	-32
Århus	-8	15	0.81	0.51	-42	-49
Juelsminde	-13	21	0.76	0.16	-38	-43
Fredericia	-2	16	0.59	0.18	-25	-39
Kolding	-3	12	0.83	0.66	-26	-25
Thyborøn	-6	15	0.94	0.85	-14	-8
Ferring	-6	14	0.95	0.88	-28	-17
Lemvig	-5	16	0.93	0.73	10	9
Torsminde Kyst	-7	15	0.95	0.88	-49	-27
Hvide Sande Kyst	-2	13	0.96	0.93	-30	-16
Esbjerg	-10	17	0.98	0.94	-27	-11
Ribe Kammersluse	-9	24	0.94	0.87	-27	-9
Mandø	-1	30	0.88	0.76	-30	-11
Haderslev	-8	17	0.80	0.49	-32	-32
Havneby	-8	18	0.98	0.94	-18	-7
Brøns	-42	50	0.83	-0.98	-43	-15
Åbenrå	-1	13	0.86	0.74	-23	-20
Ballum Sluse	-10	24	0.88	0.73	-24	-8
Vidå Sluse	-16	25	0.96	0.82	-24	-9
Fynshav	-6	13	0.87	0.68	-22	-22
Sønderborg	-7	13	0.89	0.70	-25	-24
Ballen	-9	14	0.82	0.50	-34	-42
Bogense	-6	16	0.80	0.49	-36	-41
Odense Fjord	-8	20	0.75	0.38	-48	-48
Slipshavn	-13	18	0.84	0.32	-44	-52
Assens	-7	15	0.81	0.52	-25	-27
Fåborg	-9	14	0.88	0.61	-25	-25
Spodsbjerg	-8	13	0.84	0.54	-33	-39
Sj. Odde	-5	11	0.88	0.70	-24	-31
Korsør	-4	12	0.82	0.63	-16	-20
Hornbæk	-5	14	0.84	0.68	-33	-35
København	-17	19	0.86	0.04	-41	-47
Nordre Røse	-1	9	0.88	0.77	-19	-23
Drogden	-7	12	0.90	0.70	-27	-30
Rødvig	-11	14	0.92	0.62	-24	-24
Karrbæksminde	-5	14	0.80	0.47	-11	-13
Kalvehave	-4	10	0.89	0.76	-17	-18
Hesnæs	-10	14	0.92	0.66	-28	-25
Rødby	-5	11	0.91	0.79	-26	-23
Gedser	-12	15	0.92	0.61	-28	-26
Tejn	-9	12	0.93	0.74	-24	-27
Rønne	-7	11	0.93	0.77	-22	-28

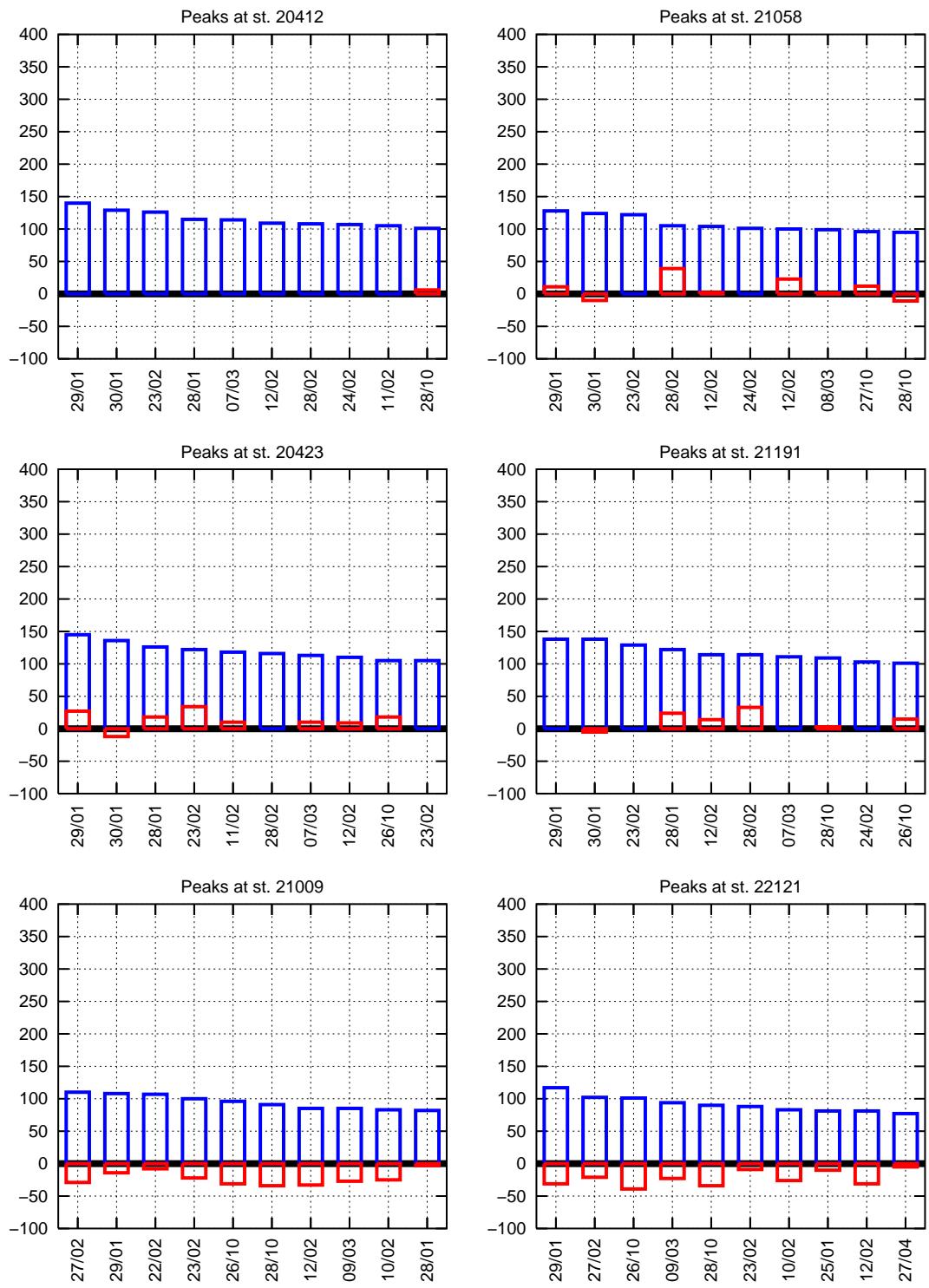
**Tabel 7.** UKM statistik for hver station, midlet over prognoselængder fra 0-36 timer. me=middelfejl eller bias, rms=root mean square fejl, cc=korrelationskoefficient, ev=forklaret varians, pe=spidsfejl, pe% = spidsfejl i %. I Brøns kan modellen ikke beregne lavvande korrekt.

## **E - Højvande og prognosefejl (HIR)**

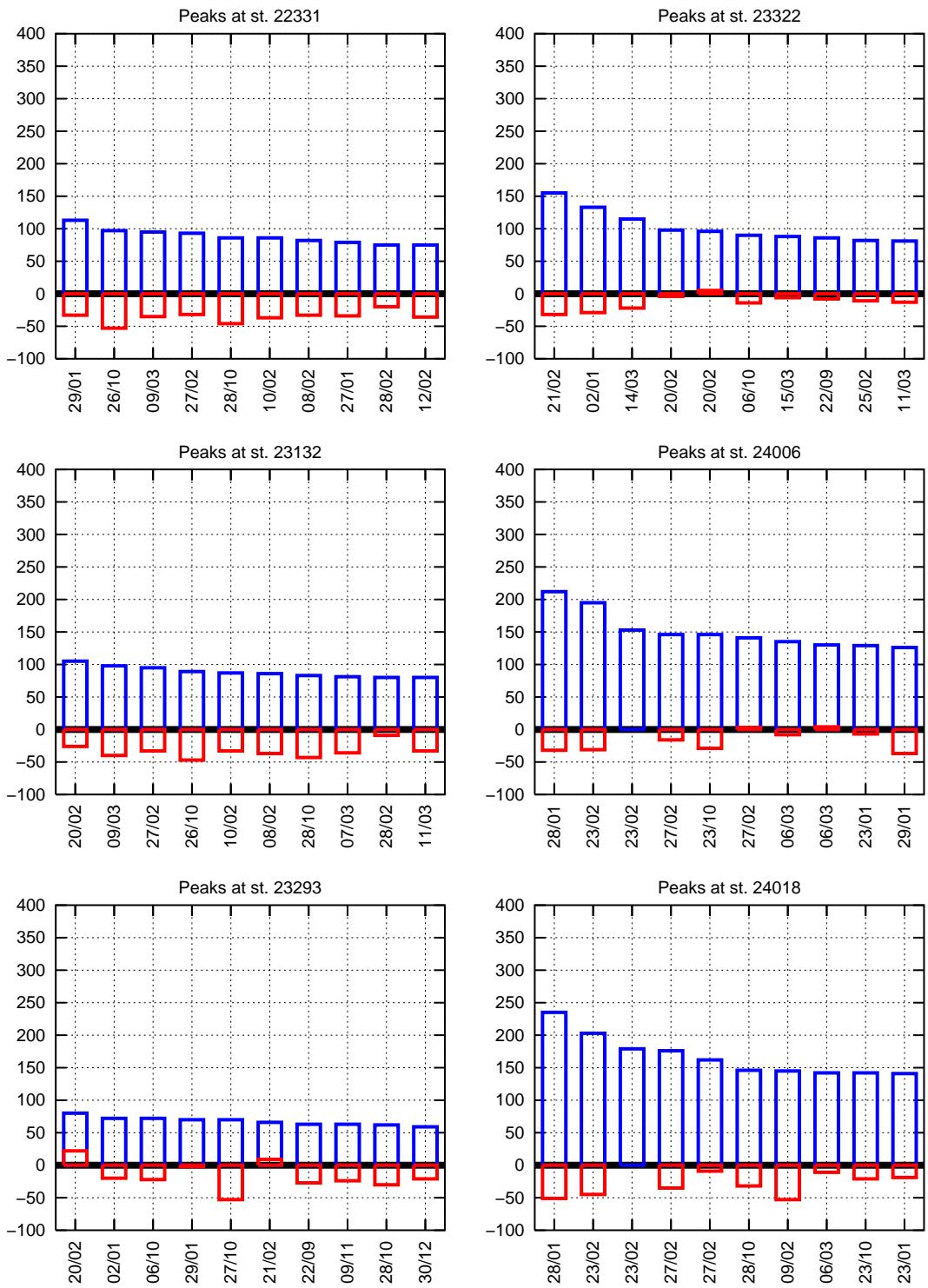
De følgende sider viser de 10 højeste højvande for hver station, samt tilhørende HIR prognosefejl med kort prognoselængde (0-6 timer). Stationsnumrene refererer til tabel 4 i Appendix A.



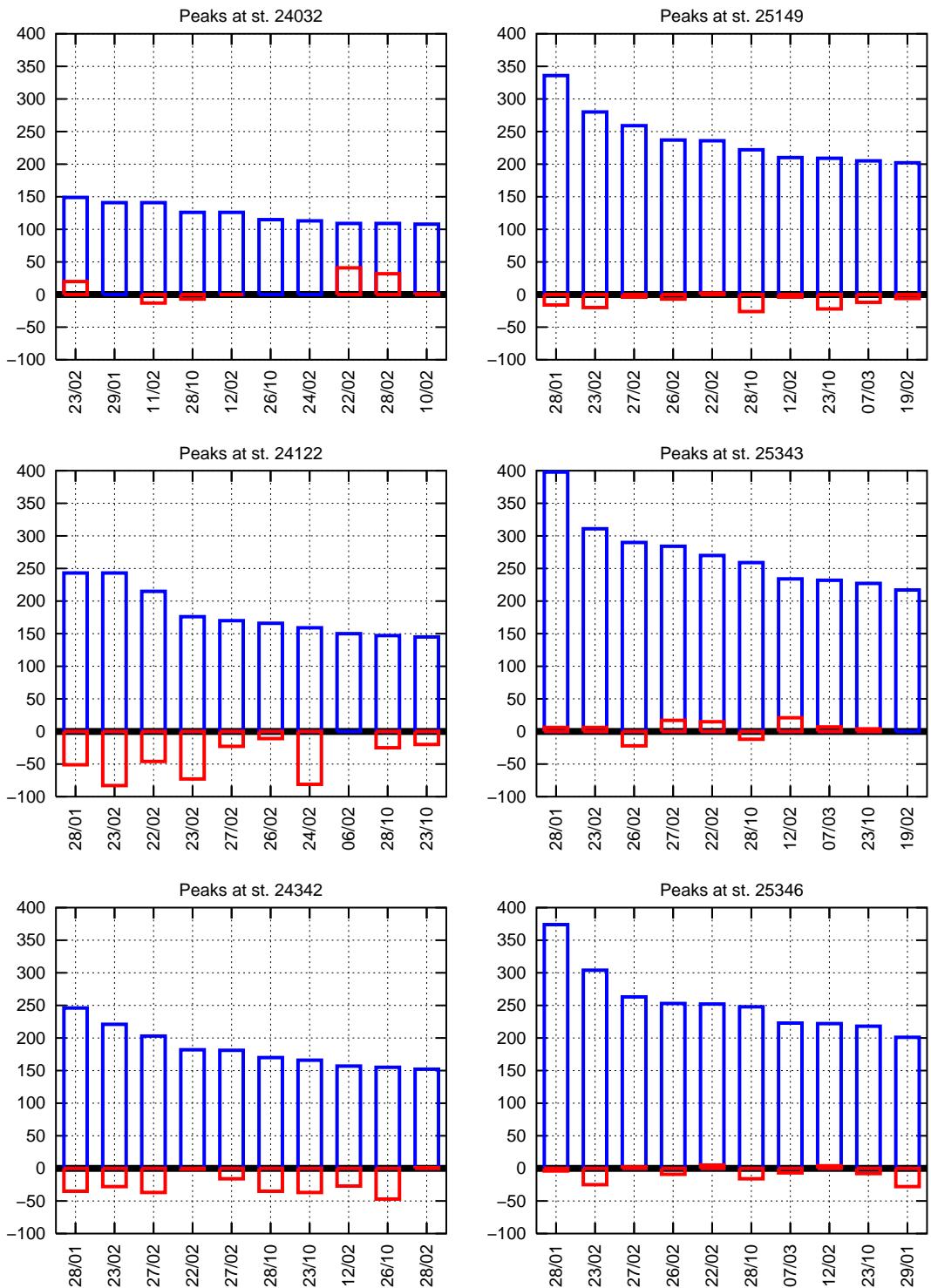
**Figur 6.** Højvande (blå) og tilhørende HIR prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-6 timer.



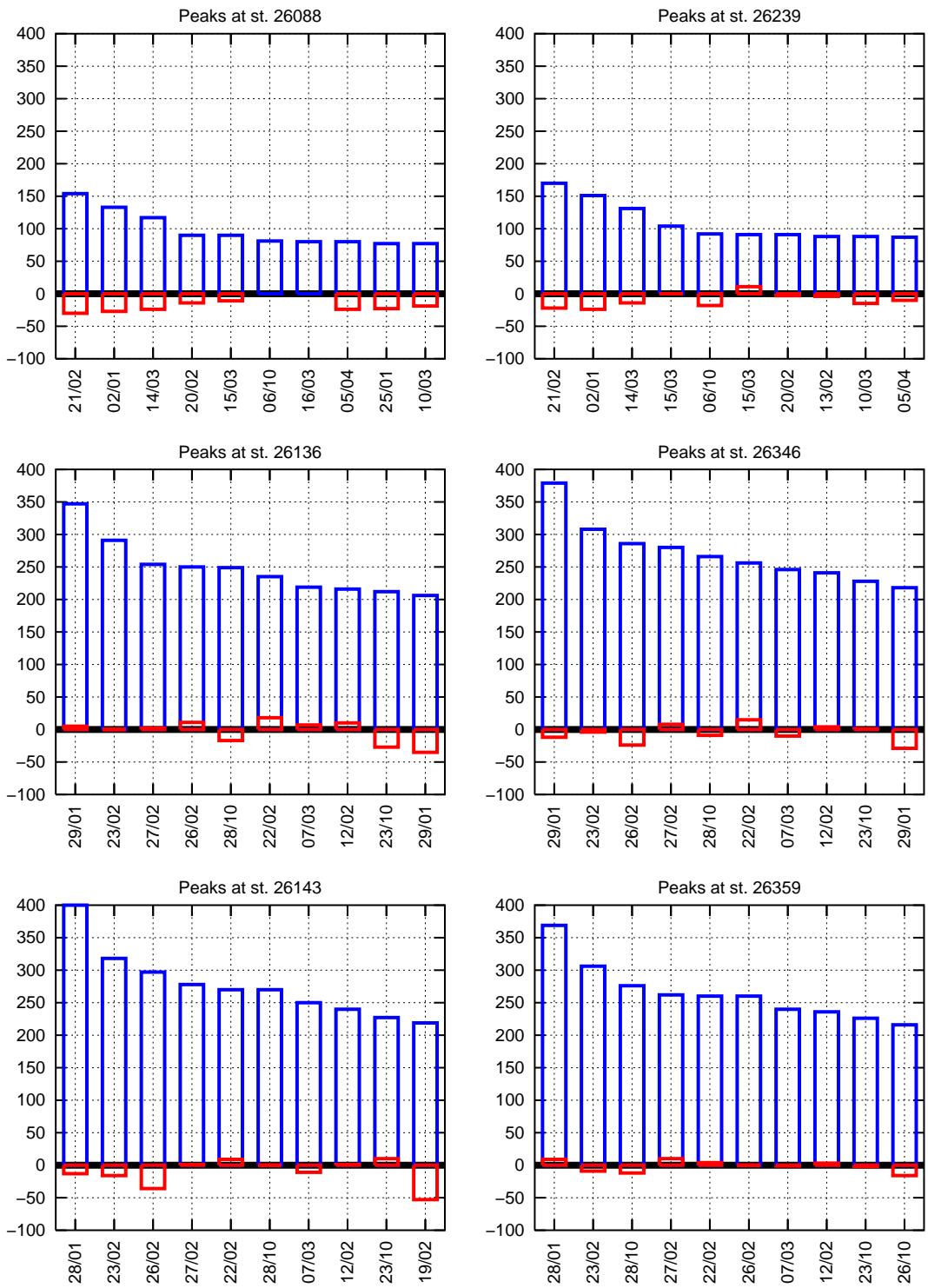
**Figur 7.** Højvande (blå) og tilhørende HIR prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-6 timer. For st. 20412 foreligger ingen prognoser for første halvår.



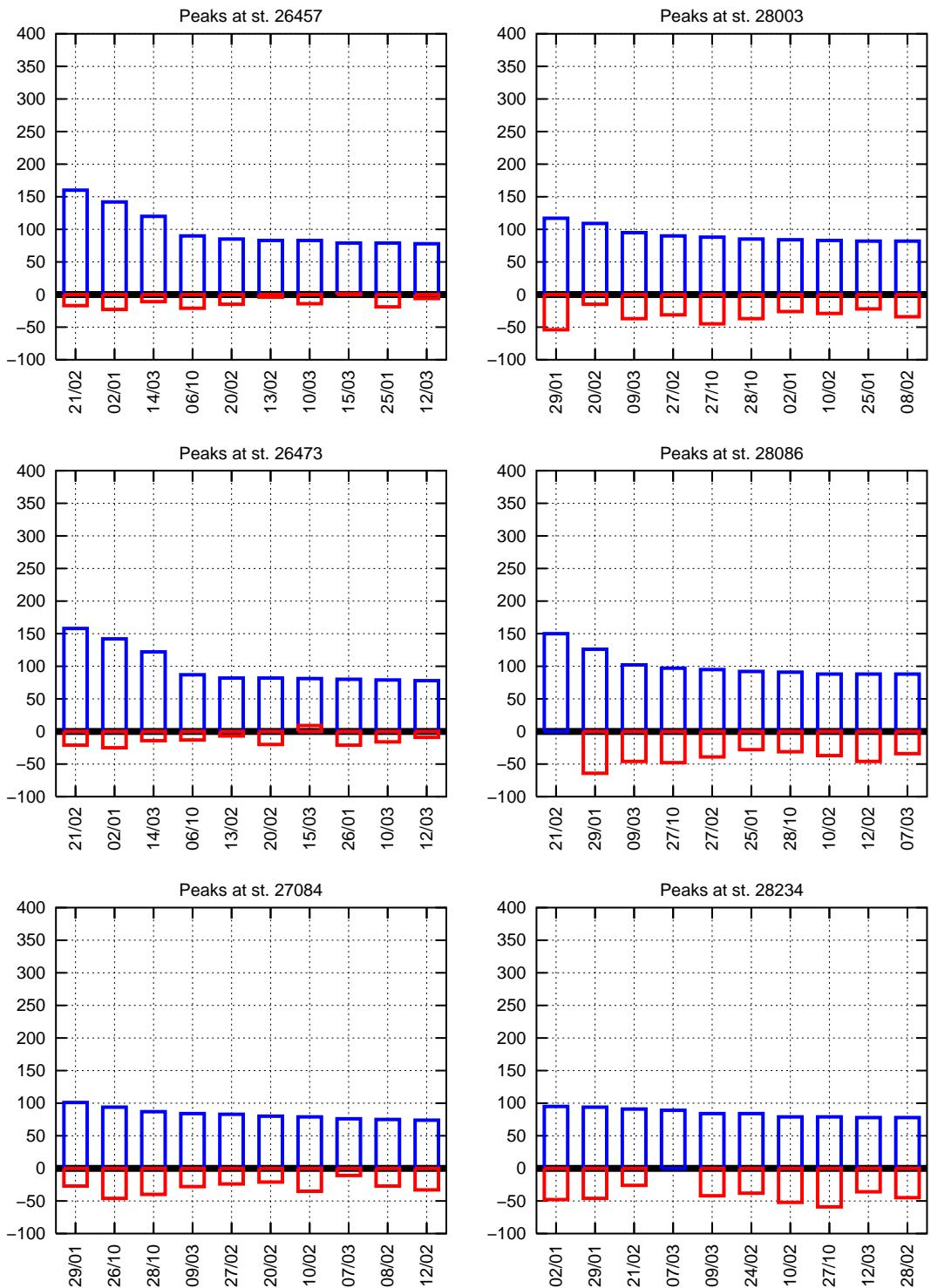
**Figur 8.** Højvande (blå) og tilhørende HIR prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-6 timer.



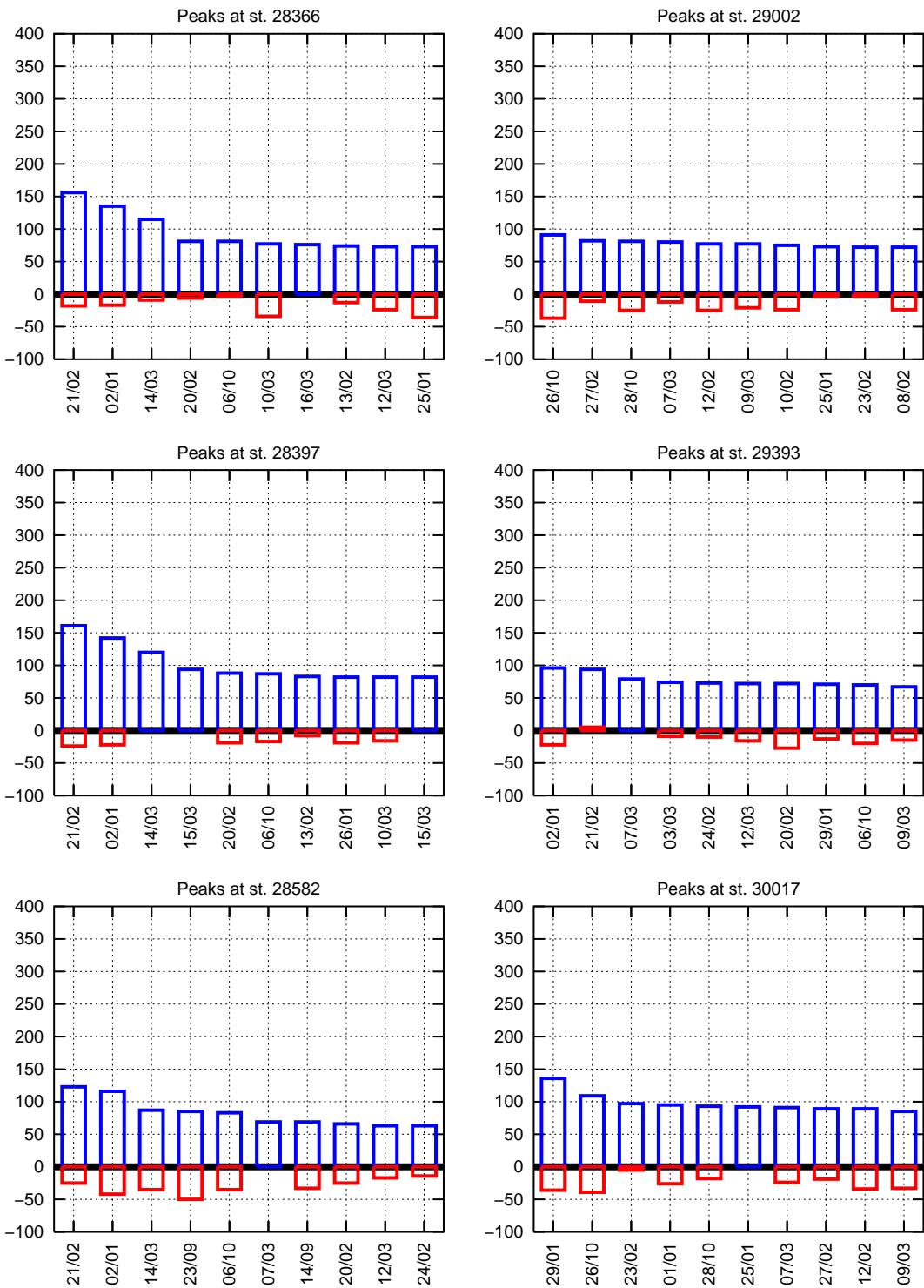
**Figur 9.** Højvande (blå) og tilhørende HIR prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-6 timer.



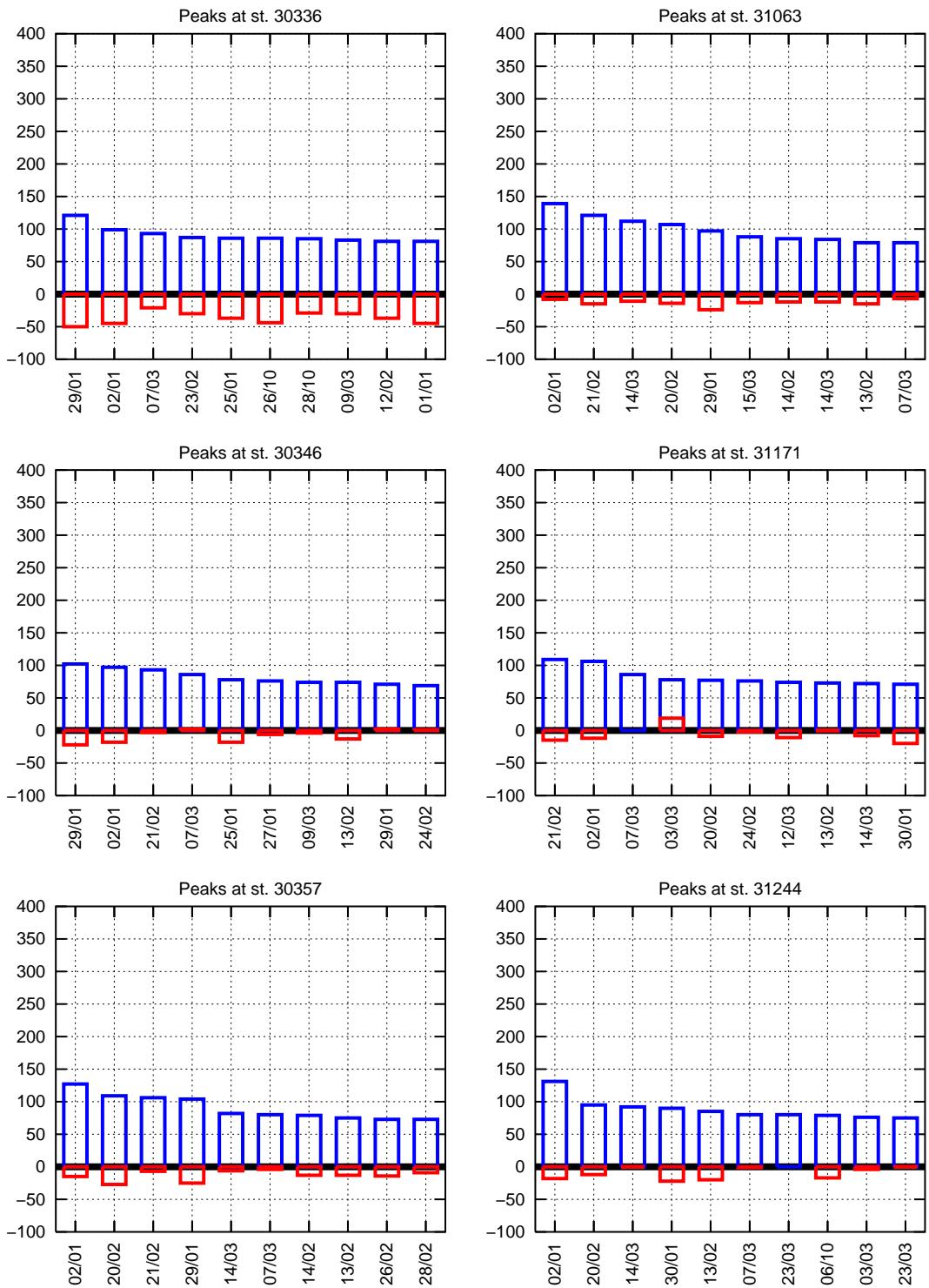
**Figur 10.** Højvande (blå) og tilhørende HIR prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-6 timer.



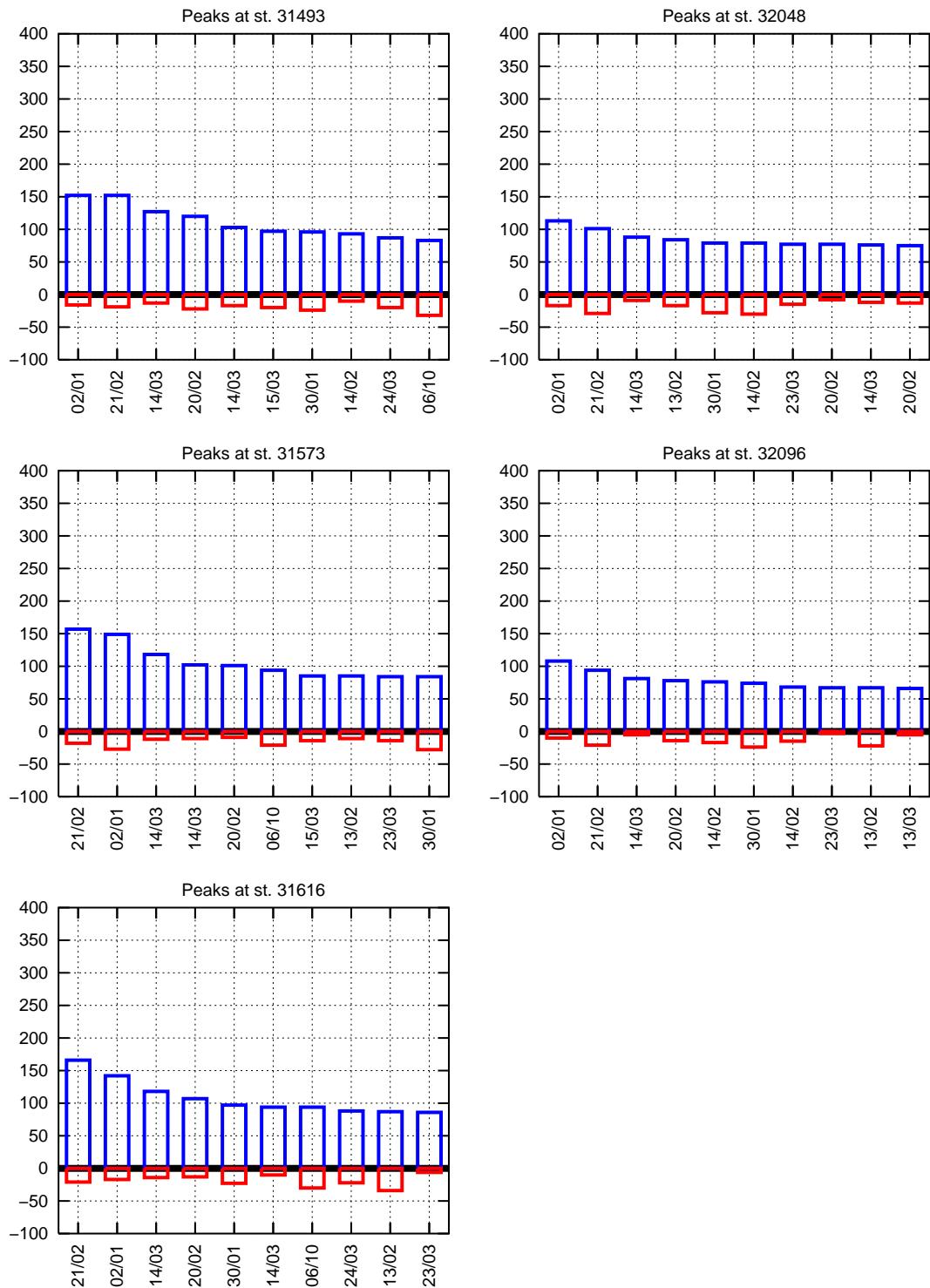
**Figur 11.** Højvande (blå) og tilhørende HIR prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-6 timer.



**Figur 12.** Højvande (blå) og tilhørende HIR prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-6 timer.



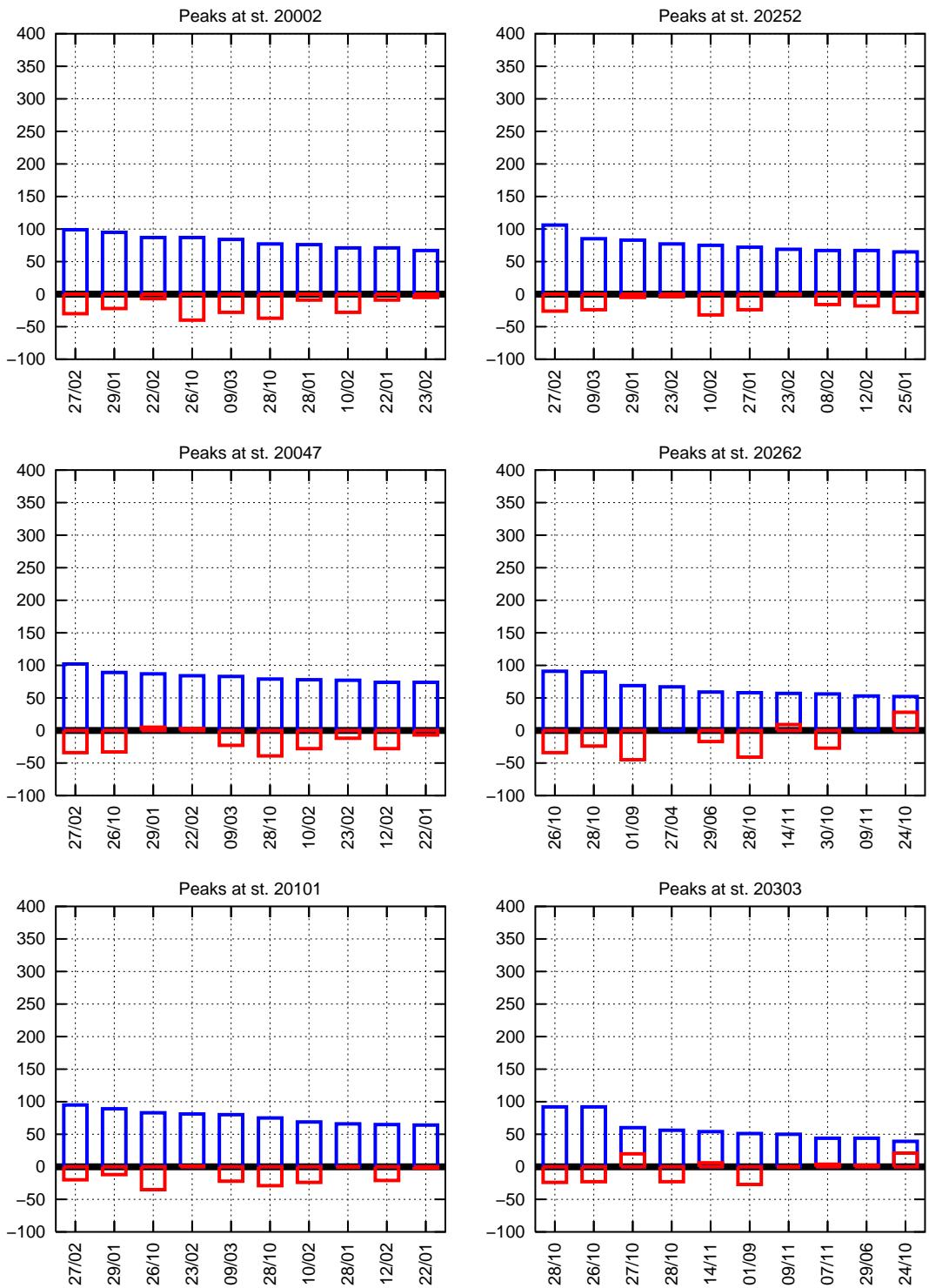
**Figur 13.** Højvande (blå) og tilhørende HIR prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-6 timer.



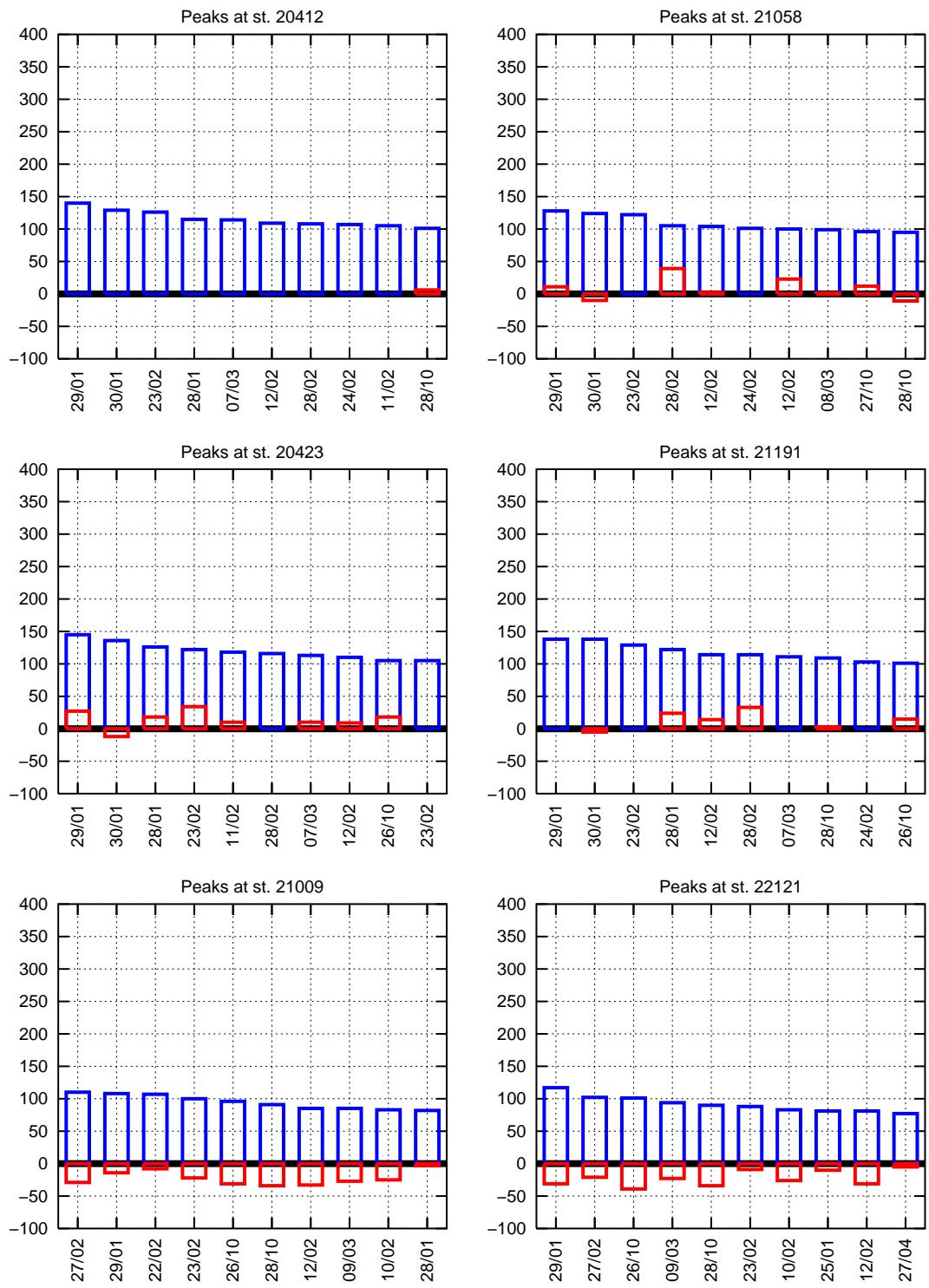
**Figur 14.** Højvande (blå) og tilhørende HIR prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-6 timer.

## **F - Højvande og prognosefejl (UKM)**

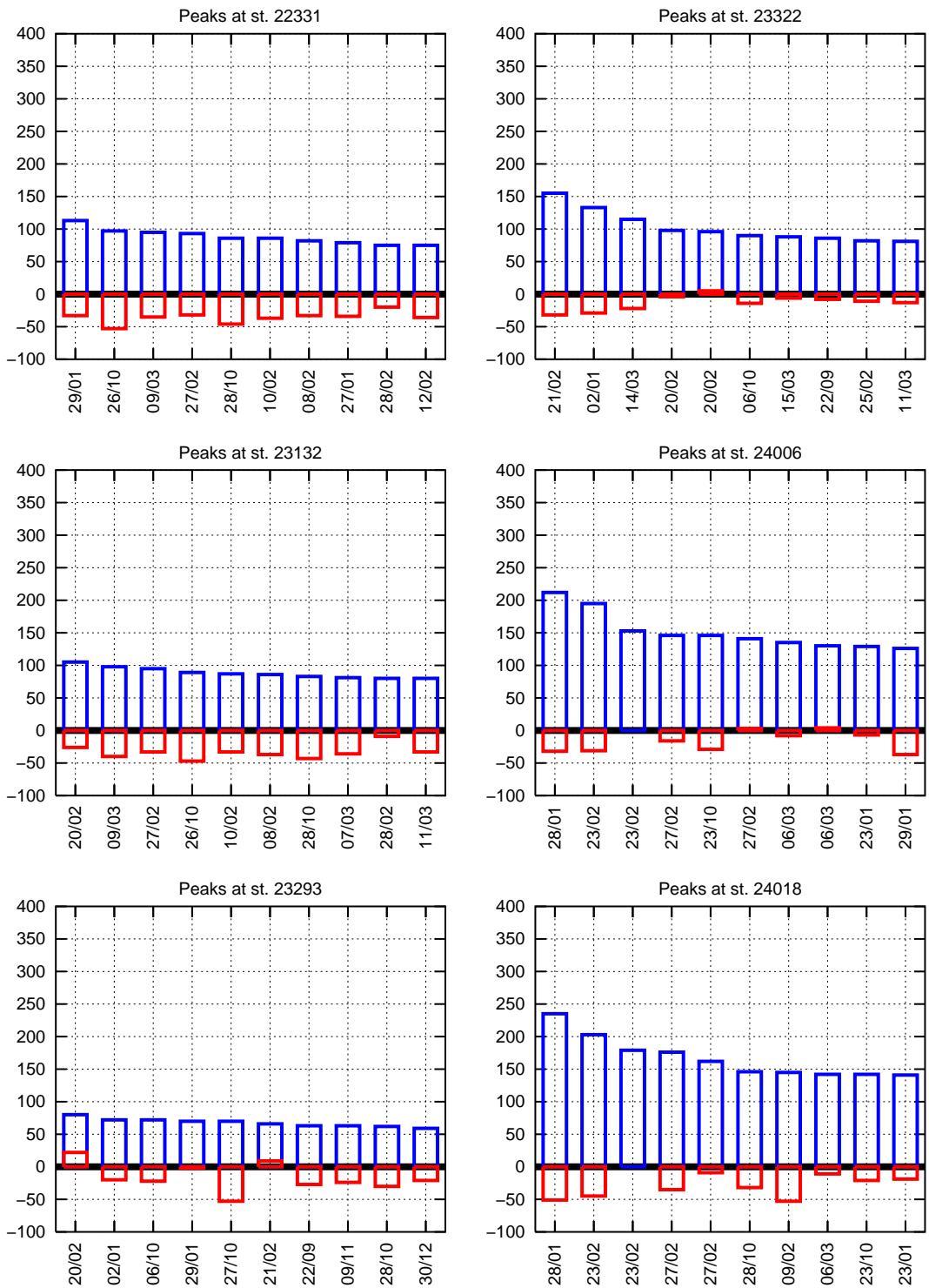
De følgende sider viser de 10 højeste højvande for hver station, samt tilhørende UKM prognosefejl med kort prognoselængde (0-12 timer). Stationsnumrene refererer til tabel 4 i Appendix A.



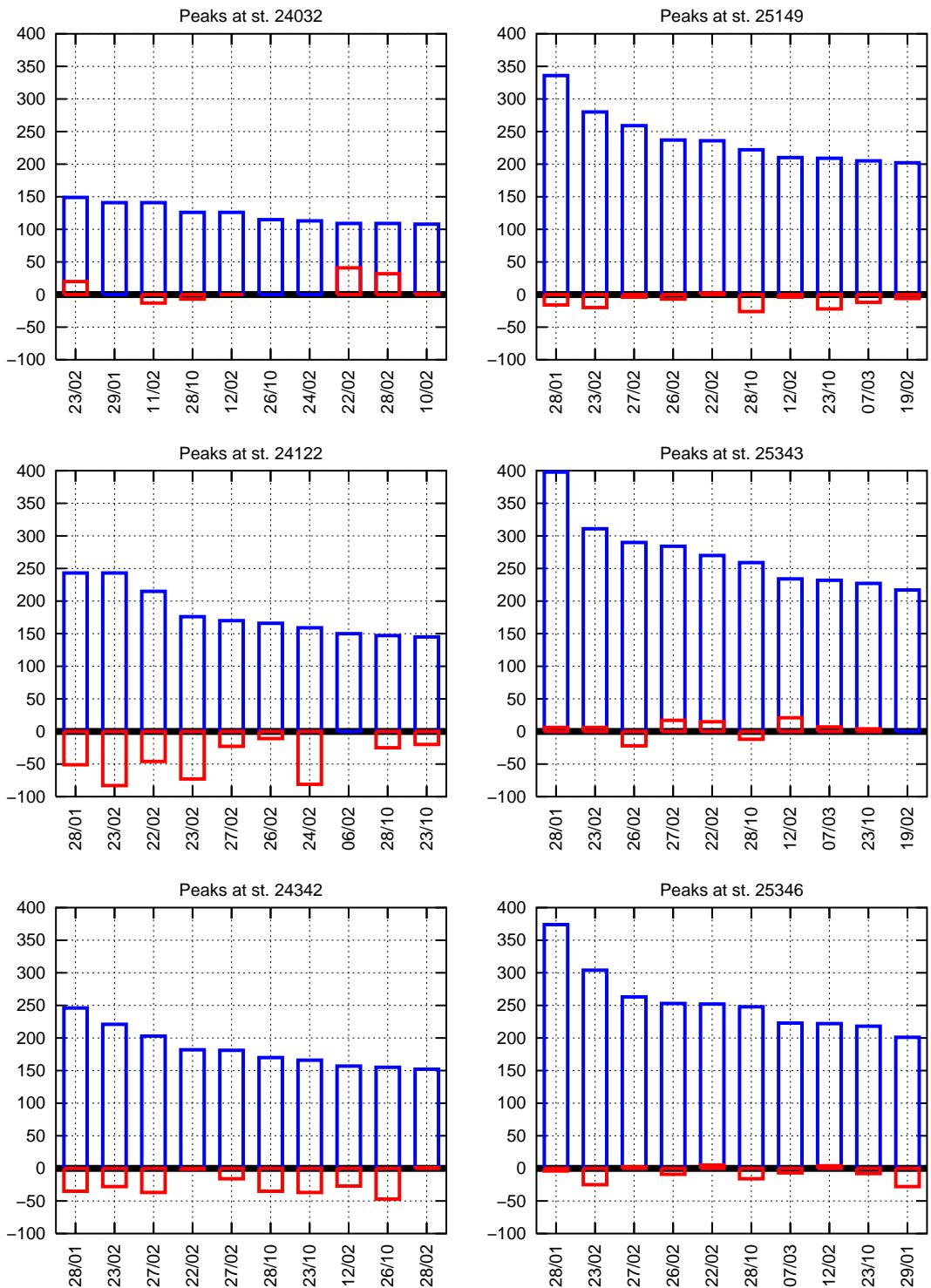
**Figur 15.** Højvande (blå) og tilhørende UKM prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-12 timer.



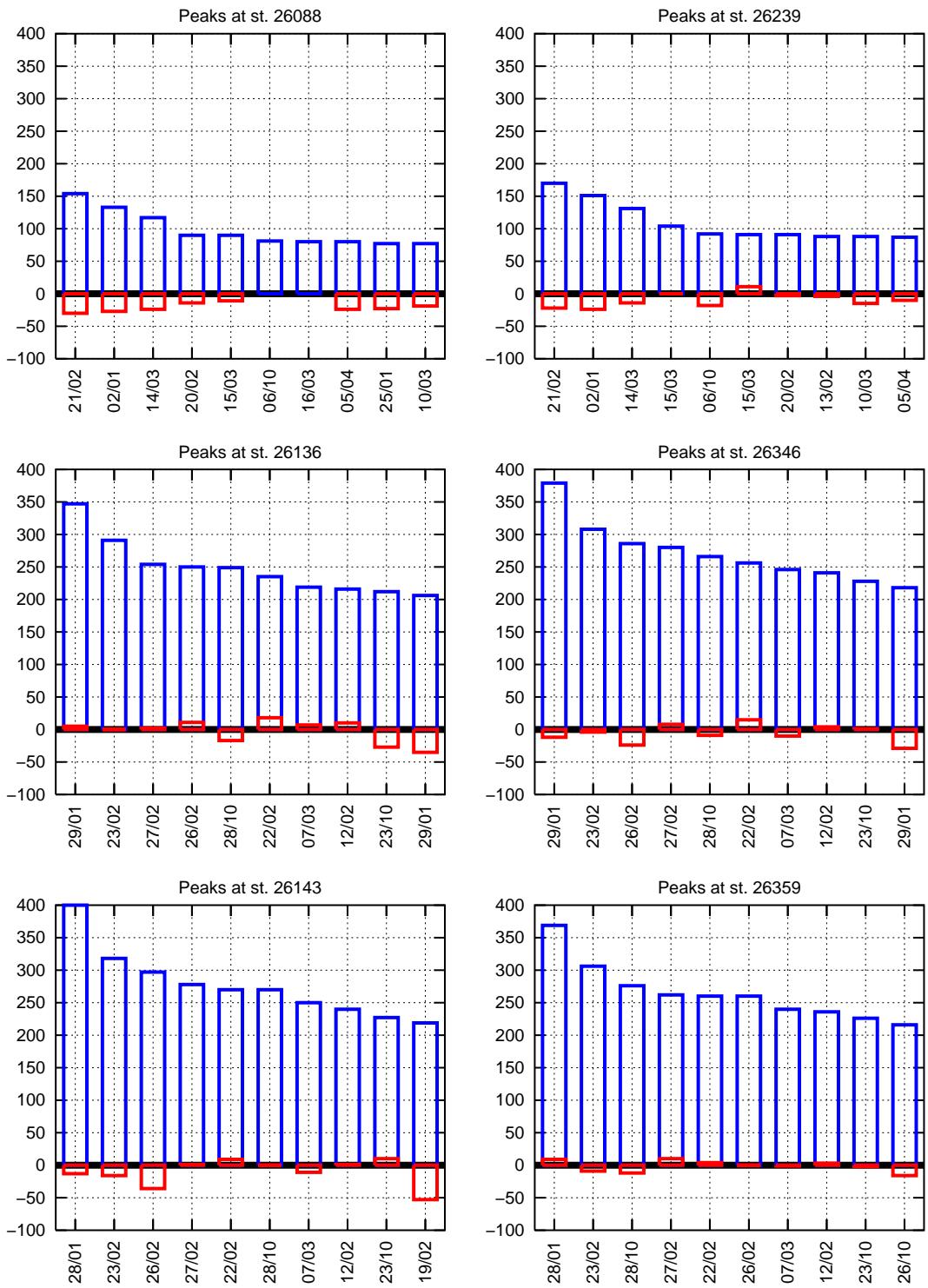
**Figur 16.** Højvande (blå) og tilhørende UKM prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-12 timer. For st. 20412 foreligger ingen prognoser for første halvår.



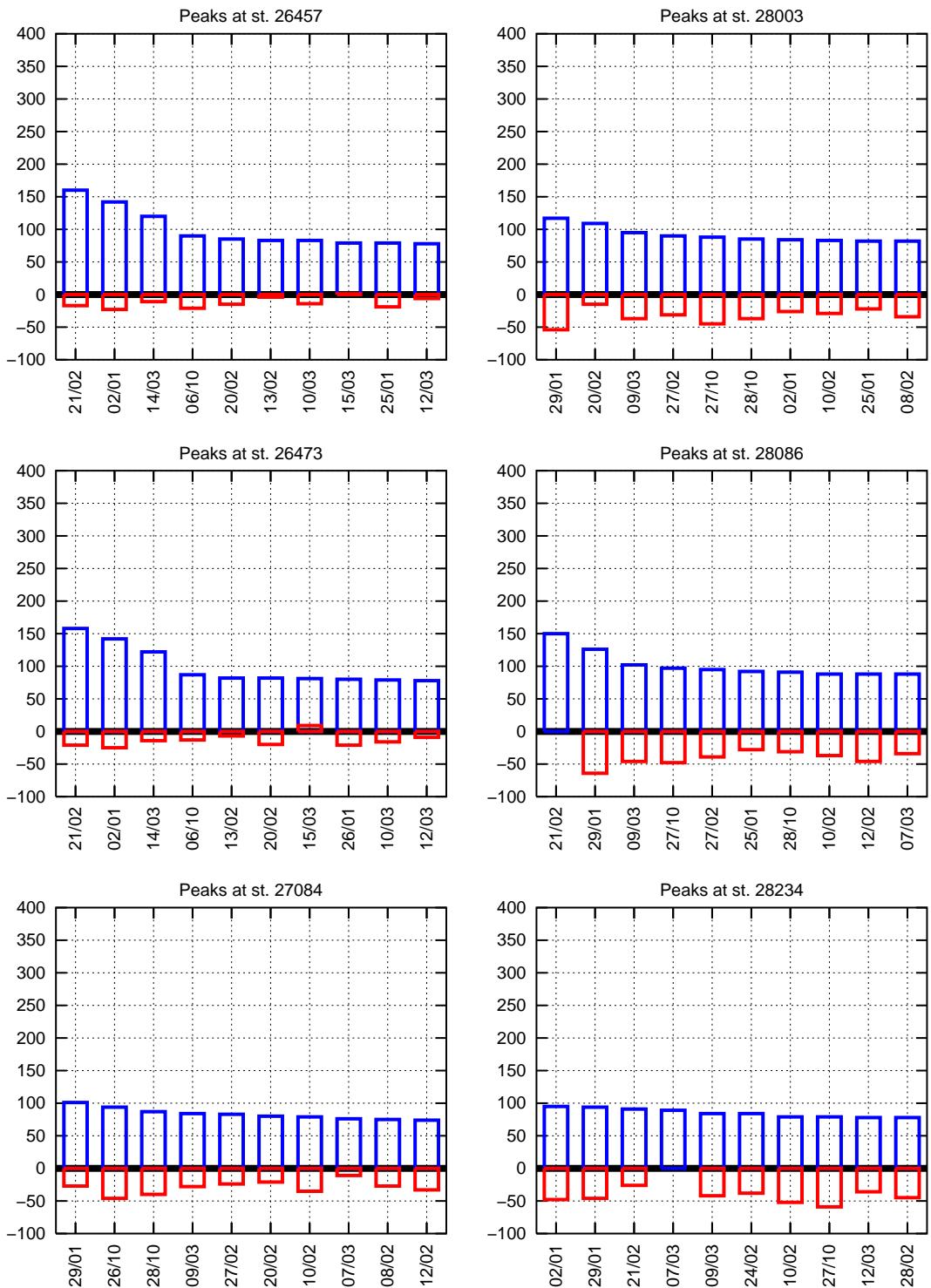
**Figur 17.** Højvande (blå) og tilhørende UKM prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-12 timer.



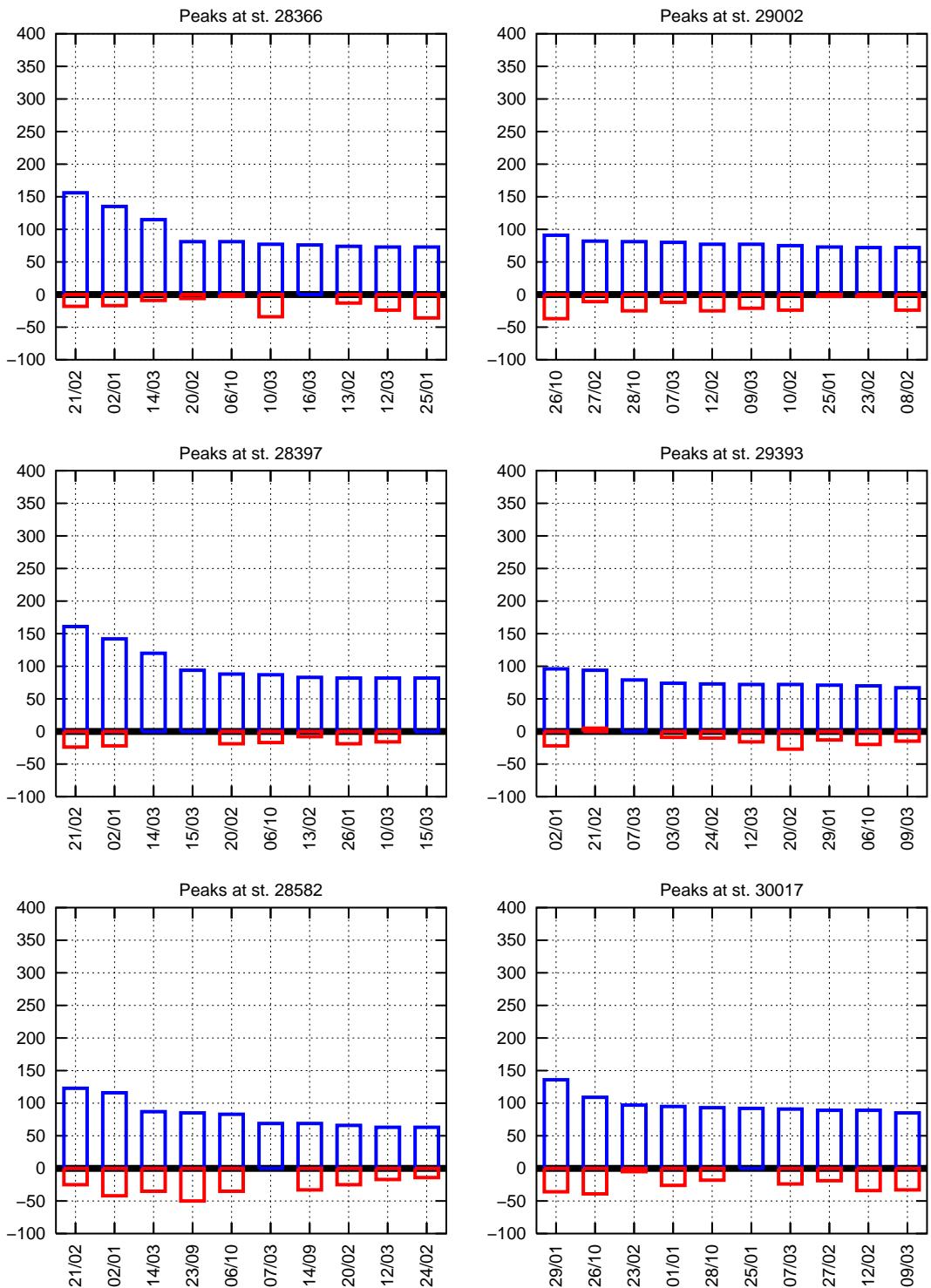
**Figur 18.** Højvande (blå) og tilhørende UKM prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-12 timer.



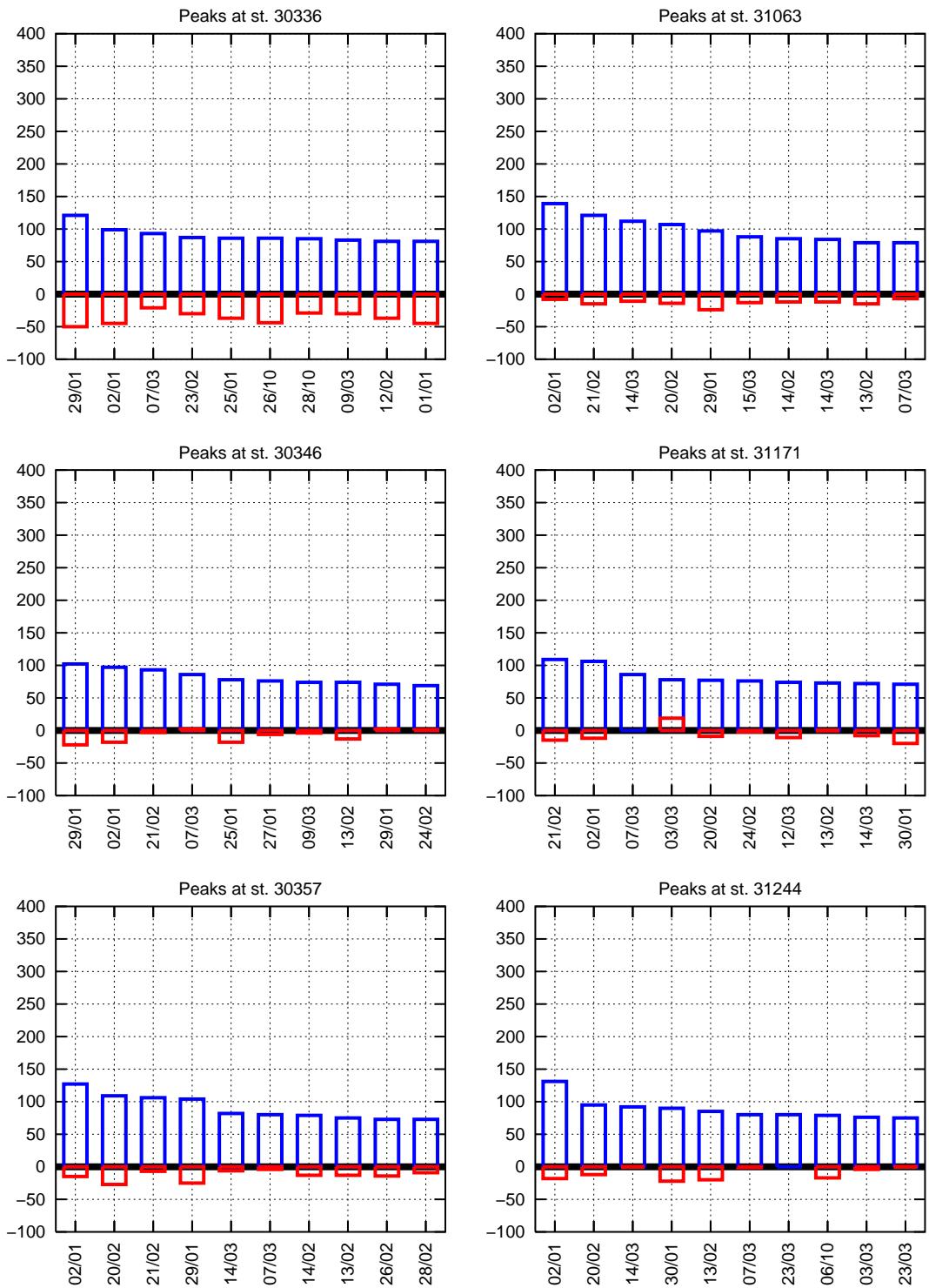
**Figur 19.** Højvande (blå) og tilhørende UKM prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-12 timer.



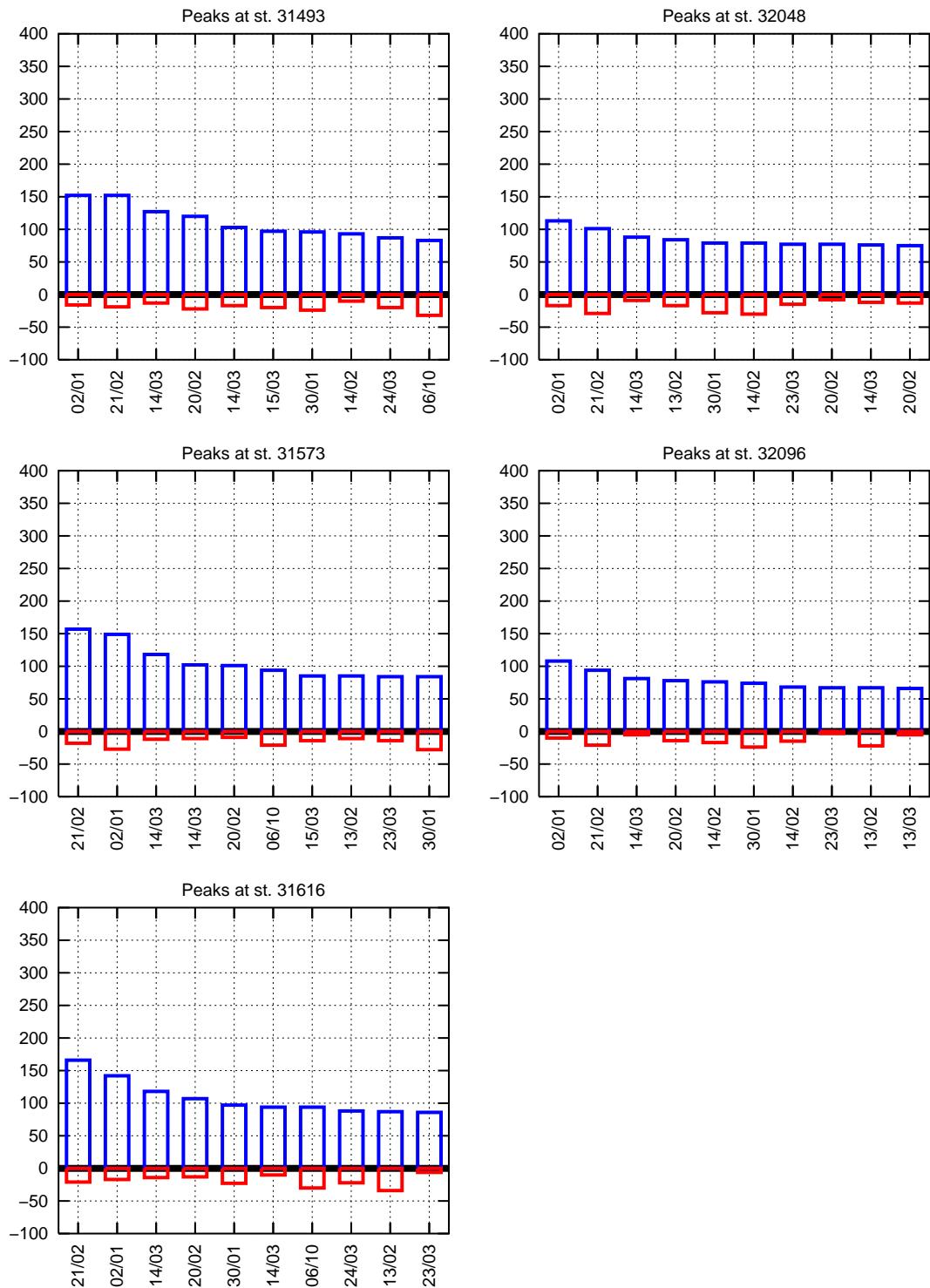
**Figur 20.** Højvande (blå) og tilhørende UKM prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-12 timer.



**Figur 21.** Højvande (blå) og tilhørende UKM prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-12 timer.



**Figur 22.** Højvande (blå) og tilhørende UKM prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-12 timer.



**Figur 23.** Højvande (blå) og tilhørende UKM prognosefejl (rød) på kort sigt, 0-12 timer.

## G - Beregningsmetoder

### Residual

Med anvendelse af definitionen  $residual = prognose - observation$  opstilles residualmatricen  
 $residual(station, analyse, prognoselængde)$

Matricen indeholder fejl for samtlige beregnede vandstandsprognoser. Dimensionerne er

HIR:  $residual(53, 1460, 288)$   
UKM:  $residual(53, 730, 216)$

Ved at middle residualet over alle analyser fås modellens middelfejl eller bias:

$bias(station, prognoselængde)$

og videre midling giver modellens bias som funktion af prognoselængden (midlet over alle stationer), for hver station (midlet over prognoselængden), og som et nøgletal (midlet over hele matricen):

$bias1(prognoselængde)$   
 $bias2(station)$   
 $BIAS$

Tilsvarende beregnes rms fejl ud fra kvadratet på residualet.

Forklaret varians og korrelations-koefficienter beregnes ved brug af pseudo-tidsserier for prognosen, som sammenstykkes af alle 0-6 timers prognoser, hhv. alle 6-12 timers prognoser osv. Dette giver koefficienter for hver af blokkene 0-6, 6-12, 12-18, .. timers prognoselængde:

$ev(station, blok)$   
 $cc(station, blok)$

For UKM opsætningen anvendes i stedet 12 timers blokke.

Herefter beregnes middelværdier ( $cc1, cc2..$ ) og nøgletal som beskrevet ovenfor.

### Spidsfejl

Spidsfejl-tabellen defineres som

$spidsfejl(station, højvande, blok)$

hvor højvandene nummeres fra 1-10 og blokkene er defineret som ovenfor. Dimensionerne er

HIR:  $spidsfejl(53, 10, 8)$   
UKM:  $spidsfejl(53, 10, 3)$

idet HIR opsætningen bruger 6 timers blokke, UKM opsætningen 12 timers blokke.

Ved at midle spidsfejlen over alle højvande fås modellens middelspidsfejl eller peak bias:

$$mpe(station,blok)$$

Videre midling giver modellens peak bias for hver prognoselængde-blok (midlet over alle stationer), for hver station (midlet over alle blokke), og som et nøgletal (midlet over hele tabellen):

$$mpe1(blok)$$

$$mpe2(station)$$

$$MPE$$

Der opstilles yderligere en tabel over relative spidsfejl ved at dividere hver fejl med det tilhørende højvande. Derefter beregnes relative spidsfejl  $mpep$ ,  $mpep1$ , ... (i %) ved at midle på samme måde som ovenfor.

## Litteratur

- [1] DHI. *MIKE 21. User Guide and Reference Manual, Release 2.7.* Dansk Hydraulisk Institut, Hørsholm, Danmark, 1998.
- [2] Jacob Woge Nielsen. DMIs operationelle stormflodsvarslingssystem. version 2.0. Technical Report 01-02, Danmarks Meteorologiske Institut, 2001.
- [3] Jacob Woge Nielsen. Verifikation af vandstandsprognoser: 2000. Technical Report 01-14, Danmarks Meteorologiske Institut, 2001.
- [4] Jacob Woge Nielsen. Verifikation af vandstandsprognoser: 2001. Technical Report 02-19, Danmarks Meteorologiske Institut, 2002.
- [5] Mads Hvid Nielsen. Mike 21 kalibrering 1998-99. Technical Report 99-22, Danmarks Meteorologiske Institut, 1999.
- [6] Jesper Larsen og Jacob Woge Nielsen. Opsætning og kalibrering af Mike21 til stormflodsvarsling for Limfjorden. Technical Report 01-07, Danmarks Meteorologiske Institut, 2001.
- [7] Bent Hansen Sass, Niels Woetmann Nielsen, Jess U. Jørgensen, Bjarne Amstrup, Maryanne Kmit, and Kristian Sten Mogensen. The operational DMI-HIRLAM system - 2002-version. Teknisk Rapport 02-05, DMI, København, Danmark, 2002.
- [8] Hans Jacob Vested, Henrik Rene Jensen, Helmer Petersen, Anne Mette Jørgensen, and Bennert Machenhauer. An operational hydrographic warning system for the North Sea and the Danish Belts. *Continental Shelf Research*, 12(1):65–81, July 1992.

## Tabeller

1	Nøgletal . . . . .	9
2	Succesrater . . . . .	10
3	Resultatkontrakt . . . . .	10
4	Vandstandsstationer . . . . .	15
5	Observeret vandstand. . . . .	17
6	HIR statistik for hver station . . . . .	19
7	UKM statistik for hver station . . . . .	21

## Figurer

1	Vandstandsmålere . . . . .	5
2	Residual og spidsfejl . . . . .	7
3	Residualfejl som funktion af prognoselængden . . . . .	9
4	Spidsfejl som funktion af prognoselængden, angivet i 6 timers blokke. . . . .	10
5	Nøgletal, 1994-2002. . . . .	11
6	Højvande og HIR prognosefejl, st. 20002-20303 . . . . .	23
7	Højvande og HIR prognosefejl, st. 20412-22121 . . . . .	24
8	Højvande og HIR prognosefejl, st. 22331-24018 . . . . .	25
9	Højvande og HIR prognosefejl, st. 24032-25347 . . . . .	26
10	Højvande og HIR prognosefejl, st. 26088-26359 . . . . .	27
11	Højvande og HIR prognosefejl, st. 26457-28234 . . . . .	28
12	Højvande og HIR prognosefejl, st. 28366-30017 . . . . .	29
13	Højvande og HIR prognosefejl, st. 30336-31244 . . . . .	30
14	Højvande og HIR prognosefejl, st. 31493-32096 . . . . .	31
15	Højvande og UKM prognosefejl, st. 20002-20303 . . . . .	33
16	Højvande og UKM prognosefejl, st. 20412-22121 . . . . .	34
17	Højvande og UKM prognosefejl, st. 22331-24018 . . . . .	35
18	Højvande og UKM prognosefejl, st. 24032-25346 . . . . .	36
19	Højvande og UKM prognosefejl, st. 26088-26359 . . . . .	37
20	Højvande og UKM prognosefejl, st. 26457-28234 . . . . .	38
21	Højvande og UKM prognosefejl, st. 28366-30017 . . . . .	39
22	Højvande og UKM prognosefejl, st. 30366-31244 . . . . .	40
23	Højvande og UKM prognosefejl, st. 31493-32096 . . . . .	41