Une introduction aux plans d'expériences

1 Modèle linéaire

Pour n un entier naturel non nul, on considère le modèle linéaire :

$$Y_i = a^* + b^* f(x_i) + \varepsilon_i, \ i = 1, \dots, n,$$

où, pour $i = 1, \dots, n, x_i \in [0, 1]$ et les variables (ε_i) sont i.i.d. de loi $\mathcal{N}(0, \sigma^{*2})$. On suppose que f est une fonction continue non constante sur [0, 1].

- 1) Que faut-il supposer sur $(x_i)_{i=1,...,n}$ pour que le modèle soit identifiable? A partir de maintenant, on supposera que cette condition est vérifiée et on notera Σ l'ensemble des plans d'expériences qui vérifient cette condition. Soit $\theta^* = (a^*, b^*)^T$. Donner l'estimateur du maximum de vraisemblance $\widehat{\theta}_n$ de θ^* . Que vaut la matrice de variance covariance de cet estimateur? On note Γ_{θ^*} cette matrice.
- 2) Afin de fixer les points $x = (x_i)_{i=1,\dots,n}$ du plan d'expériences, on considère le critère :

$$D(x) = \frac{1}{\det \Gamma_{\theta^*}}.$$

Calculer D en fonction de x.

3) Montrer qu'il existe m < M tels que la fonction f prenne toutes les valeurs de [m, M]. On pose

$$\tilde{D}(y) = D(x)$$
 où $y = (y_i)_{i=1,\dots,n}, y_i = f(x_i), i = 1,\dots,n.$

Montrer que

$$\max_{x \in \Sigma} D(x) = \max_{y \in \tilde{\Sigma}} \tilde{D}(y),$$

οù

$$\tilde{\Sigma} = \{ y : y_i \in [m, M] \ i = 1, \dots, n, \ \exists i, i' \in \{1, \dots, n\}, i \neq i', y_i \neq y_{i'} \}$$

4) Montrer que

$$\tilde{D}(y) = C_n \sum_{i=1}^{n} (y_i - \overline{y})^2,$$

où $\overline{y} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} y_i$ et C_n ne dépend que de n. En déduire que

$$\max_{y \in \tilde{\Sigma}} \tilde{D}(y) = \max_{y: y_i \in [m, M], i=1...n} \tilde{D}(y)$$

Soit y^* avec $\max_{y:y_i \in [m,M], i=1...n} \tilde{D}(y) = \tilde{D}(y^*)$. Supposons qu'il existe un indice $i^* \in \{1,\cdots,n\}$ avec $m < y^*_{i^*} < M$ et considérons la fonction φ sur]m,M[définie, pour $y \in]m,M[$, par

$$\varphi(y) = \tilde{D}(\tilde{y}^*)$$
, avec, pour $i \neq i^*$ $\tilde{y}_i^* = y_i^*$ et $\tilde{y}_{i^*}^* = y$.

Calculer la fonction φ et étudier ses variations sur]m,M[. En déduire que l'hypothèse faite sur $y_{i^*}^*$ est incorrecte et que, pour $i=1,\ldots,n,$ $y_i^*\in\{m,M\}$.

5) On pose

$$r^* = \text{Card} \{i \in \{1, \dots, n\} : y_i^* = m\}.$$

On suppose que n=2p $(p\in\mathbb{N}^*)$, que vaut r^* ? Dans le cas n=2p+1, quelles sont les valeurs possibles pour r^* .

- 6) Décrire tous les plans d'expériences D-optimaux.
- 7) On se place dans le cas où $f(x) = 2\pi x \sin(2\pi x)$. Déterminer précisement les plans Doptimaux.

2 Carré Latin

On se propose de construire un générateur aléatoire de carré latin (de taille n > 1). Pour cela, on va utiliser les remarques qui suivent.

• Le carré suivant est latin :

• Si l'on dispose d'un carré latin, on construit un nouveau carré latin en permuttant ses lignes et/ou ses colonnes.

En utilisant la procédure SCILAB grand, construire une fonction qui génère un carré latin aléatoire.

3 D et E optimalités

On considère, pour $x \in [-1, 1]$, le modèle de régression :

$$Y(x) = \sum_{i=1}^{k} a_i^* f_i(x) + \varepsilon(x).$$

Les fonctions de régression $(f_i)_{i=1,\dots,k}$ sont données.

- 1. On se place dans le cas o k=3 et $f_i(x)=x^{i-1}, i=1,2,3$. On s'intéresse aux plans d'expériences à n=15 points. En utilisant l'optimiseur de SCILAB, construire les plans D et E optimaux.
- 2. En utilisant les polynômes de Legendre sous SCILAB, tracer la courbe représentative de la fonction $(x^2 1)P'_2(x)$ o P_i désigne le polynme de Legendre de degré $i \ge 0$. Vérifier alors le plan D-optimal trouvé en 1).
- 3. On suppose encore que n = 6, mais on s'intéresse ici à k = 3 avec pour $x \in [-1, 1]$, $f_1(x) = 1$, $f_2(x) = \exp(x)$, $f_3(x) = x^2$. Ecrire un code qui calcule le plan D-optimal. Comparer la variance de ce plan à celle obtenue en utilisant les points -1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1.

4 D-optimalité en dimension 2

Sur $[-1,1]^2$, on considère le modèle de régression :

$$Z(x,y) = a^* + b^*x + c^*y + d^*x^2 + e^*y^2 + f^*xy + \varepsilon(x,y).$$

Utiliser l'optimiseur de SCILAB pour déterminer un plan D-optimal à 20 points. Représenter ce plan dans l'espace à deux dimensions.