

# TP 1 de plan d'expériences-7

## Novembre

Compte rendu à remettre le le lundi 28 novembre

La programmation de ce TP sera effectuée sous MATLAB.

### 1 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 :

$$\begin{array}{cccc} 1 & 2 & \cdots & n \\ 2 & 3 & \cdots & 1 \\ \vdots & & & \vdots \\ n & 1 & \cdots & n-1 \end{array}$$

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

- 1) En utilisant la procédure MATLAB `randperm`, construire une fonction qui génère un carré latin aléatoire.
- 2) Ecrire une fonction qui permet la génération d'un couple de carrés greco latins.

### 2 $D$ 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 où  $k = 3$  et  $f_i(x) = x^{i-1}$ ,  $i = 1, 2, 3$ . On s'intéresse aux plans d'expériences à  $n = 6$  points. En utilisant l'optimiseur `fmincon` de MATLAB, construire les plans  $D$  et  $E$  optimaux.
- 2) En utilisant la fonction `legendre` de MATLAB, tracer la courbe représentative de la fonction  $(x^2 - 1)P_2'(x)$  où  $P_i$  désigne le polynôme de Legendre de degré  $i \geq 0$ . 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  $-1, 1, 1/2, -1, 1, 1/2$ .

### 3 $D$ -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 la fonction `fmincon` de MATLAB pour déterminer un plan  $D$ -optimal à 10 points. Représenter ce plan dans l'espace à deux dimensions.