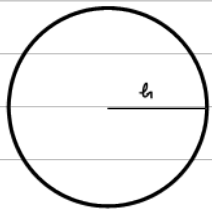


Le schéma:

Devoir 01: ex 01 p 184



On a mesuré 3 fois

$$\begin{cases} l_1 = 10,01 \text{ mm} \\ l_2 = 10,10 \text{ mm} \\ l_3 = 10,11 \text{ mm} \end{cases} \quad \begin{cases} \sigma_1 = 0,02 \text{ mm} \\ \sigma_2 = 0,04 \text{ mm} \\ \sigma_3 = 0,08 \text{ mm} \end{cases}$$

→ Calculer l'estimation de la Surface

Méthode De Paramètres

Analyse de problèmes:

- Le nombre des observations: $n = 3$
- Le nombre de variable distinct: $n_0 = 1$
- Le nombre des paramètres: $u = 1$
- Le nombre de degrés de liberté: $v = n - n_0 = 2$
- Le nombre des équations: $n = v + u = n = 3$

Identification des variables

$\vec{L} = [l_1 \ l_2 \ l_3]^T$ Vecteur d'observation

$\hat{\vec{X}} = [\hat{S}]$ Vecteur des paramètres.

$\vec{X}^0 = [\vec{S}] = [\pi \hat{l}_1^2] = [314,788] \text{ mm}^2$

Vecteur des valeurs approchées des paramètres

$\hat{\vec{X}} = [\hat{S}] = \hat{S} - \vec{S}^0$ Correction

$\hat{\vec{V}} = \vec{L} - \vec{L}^0 = [\hat{v}_1 \ \hat{v}_2 \ \hat{v}_3]$ vecteur résiduelle par MC

Modèle Mathématique

Méthode de Variation de Paramètres

$$\begin{cases} \pi \hat{l}_1^2 = \hat{S} \\ \pi \hat{l}_2^2 = \hat{S} \\ \pi \hat{l}_3^2 = \hat{S} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \hat{l}_1 = \sqrt{\frac{\hat{S}}{\pi}} \\ \hat{l}_2 = \sqrt{\frac{\hat{S}}{\pi}} \\ \hat{l}_3 = \sqrt{\frac{\hat{S}}{\pi}} \end{cases}$$

$$\vec{\hat{L}} = \begin{pmatrix} \hat{l}_1 \\ \hat{l}_2 \\ \hat{l}_3 \end{pmatrix} = F(\hat{X}_{1,1}) = \begin{pmatrix} \left(\frac{\hat{S}}{\pi}\right)^{\frac{1}{2}} \\ \left(\frac{\hat{S}}{\pi}\right)^{\frac{1}{2}} \\ \left(\frac{\hat{S}}{\pi}\right)^{\frac{1}{2}} \end{pmatrix}$$

Forme linéaire

$$A\vec{X} + W = \vec{V}$$

évaluation de A et W

$$A = \frac{\partial F(\hat{X})}{\partial \hat{X}} \bigg|_{\vec{X}^0} = \begin{pmatrix} \left(2\sqrt{\frac{\pi \hat{S}^0}{\pi}}\right)^{-1} \\ \left(2\sqrt{\frac{\pi \hat{S}^0}{\pi}}\right)^{-1} \\ \left(2\sqrt{\frac{\pi \hat{S}^0}{\pi}}\right)^{-1} \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 0,0159 \\ 0,0159 \\ 0,0159 \end{pmatrix}$$

$$W = F(\vec{X}) - \vec{L} = \begin{pmatrix} 0 \\ -0,09 \\ 0,21 \end{pmatrix} \text{ mm}; B = -I_3$$

★ Trouver la matrice du Poids:

$\Sigma_{\vec{L}}$: matrice de variance

covariance $P = \Sigma_{\vec{L}}^{-1}$

$$\text{On a } \Sigma_{\vec{L}} = \begin{pmatrix} (0,02)^2 & 0 & 0 \\ 0 & (0,04)^2 & 0 \\ 0 & 0 & (0,08)^2 \end{pmatrix}$$

$\mathcal{Q}_{\vec{L}}$: matrice de variance

covariance relative

matrice des cofacteurs

On sait que:

On prend $\vec{S}^0 = (0,08)^2$

$$P = \Sigma_{\vec{L}}^{-1} = \begin{pmatrix} 16 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

• Calculer M

$$M = B P^{-1} B^T = P^{-1} = \begin{pmatrix} 0,0625 & 0 & 0 \\ 0 & 0,25 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

• Calculer $N = (A^T M^{-1} A)$

$$\text{On a: } M^{-1} = P \text{ et } A^T = [0,0159 \ 0,0159 \ 0,0159]$$

$$\text{donc } N = A^T M^{-1} A = 0,0053$$

• Calculer $N^{-1} = (A^T M^{-1} A)^{-1}$

$$\text{Alors } N^{-1} = (A^T M^{-1} A)^{-1} = 188,3590$$

• Calculer $U = A^T M^{-1} W$

$$U = A^T M^{-1} W = -0,0094$$

• Calculer \hat{X}

$$\hat{S} = - (A^T P A)^{-1} (A^T P W)$$

$$= N^{-1} U$$

$$\hat{S} = 1,707 \text{ mm}^2$$

• Calculer \hat{K}

$$\hat{k} = -M^{-1}(A^T W) = (-0,4343 \quad 0,8514 \quad 0,1829)^T$$

. Calculer \hat{v}

$$\hat{v} = P^{-1} B^T \hat{k} = (0,0271 \quad -0,0629 \quad -0,1869)^T$$

. Calculer \hat{S} Estimé de la surface

$$\hat{S} = \bar{S} + \hat{S} = 316,495 \text{ mm}^2$$

. Calculer \hat{L} Observation Compensée

$$\hat{L} = \bar{L} + \hat{v} = [10,037 \quad 10,037 \quad 10,037]^T \text{ mm}$$

. Calculer $\hat{\sigma}_0$ l'estimé du facteur de variance de posteriori

$$\hat{\sigma}_0^2 = \frac{\hat{v}^T P \hat{v}}{5} = \frac{\hat{v}^T P \hat{v}}{2} = 0,0305 \text{ mm}^2$$

Le test χ^2

On sait que: $\frac{\hat{\sigma}_0^2}{\sigma_0^2}$ suit la distribution χ^2_0

On prend $\alpha = 0,05$

$$\begin{aligned} \text{Alors } H_0: \sigma_0^2 &= \hat{\sigma}_0^2 \\ H_1: \sigma_0^2 &> \hat{\sigma}_0^2 \end{aligned}$$

$$\sigma_0^2 > \frac{\hat{\sigma}_0^2}{\chi^2_{0, \alpha}}$$

$$\text{avec } \frac{\hat{\sigma}_0^2}{\chi^2_{0, \alpha}} = \frac{2 \cdot 0,0305}{\chi^2_{2, 0,05}} = \frac{2 \cdot 0,0305}{5,99} = 0,0102$$

Ainsi on peut dire qu'au niveau de 95% de confiance, la variance σ_0^2 est supérieure à 0,0102 mm

Les Matrices de Variances Covariances

. Calculer Q_k La matrice de Poids Q_k

$$\begin{aligned} Q_k &= (A^T M^{-1} A)^{-1} \\ &= (A^T P A)^{-1} \quad \text{avec } M^{-1} = P \\ &= N^{-1} \\ Q_k &= 188,3590 \end{aligned}$$

. Calculer Σ_k La matrice de Variance Covariance Σ_k

$$\begin{aligned} \Sigma_k &= \hat{\sigma}_0^2 \cdot Q_k = 0,0305 \cdot Q_k \\ &= 5,7476 \text{ mm}^2 \end{aligned}$$

. Calculer $Q_{\hat{k}}$ La matrice de Poids $Q_{\hat{k}}$

$$\begin{aligned} Q_{\hat{k}} &= P [I_3 - A(A^T P A)^{-1} A^T P] \\ &= \begin{pmatrix} 3,81 & -3,05 & -0,76 \\ -3,05 & 3,23 & -0,19 \\ -0,76 & -0,19 & 0,95 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

. Calculer $\Sigma_{\hat{k}}$ La matrice de Variance Covariance $\Sigma_{\hat{k}}$

$$\begin{aligned} \Sigma_{\hat{k}} &= \hat{\sigma}_0^2 \cdot Q_{\hat{k}} = 0,0305 \cdot Q_{\hat{k}} \\ &= \begin{pmatrix} 0,12 & -0,09 & -0,02 \\ 0,09 & 0,10 & -0,01 \\ -0,02 & -0,01 & 0,03 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

. Calculer $Q_{\hat{v}}$ La matrice de Poids $Q_{\hat{v}}$

$$\begin{aligned} Q_{\hat{v}} &= P^{-1} - A N^{-1} A^T \\ &= \begin{pmatrix} 0,01 & -0,05 & -0,05 \\ -0,05 & 0,20 & -0,05 \\ -0,05 & -0,05 & 0,95 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

. Calculer $\Sigma_{\hat{v}}$ La matrice de Variance Covariance $\Sigma_{\hat{v}}$

$$\begin{aligned} \Sigma_{\hat{v}} &= \hat{\sigma}_0^2 \cdot Q_{\hat{v}} = 0,0305 \cdot Q_{\hat{v}} \\ &= \begin{pmatrix} 4 \cdot 10^{-4} & -1,5 \cdot 10^{-3} & -1,5 \cdot 10^{-3} \\ -1,5 \cdot 10^{-3} & 6,1 \cdot 10^{-3} & -1,5 \cdot 10^{-3} \\ -1,5 \cdot 10^{-3} & -1,5 \cdot 10^{-3} & 3 \cdot 10^{-2} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Calculer $\Sigma_{\hat{t}}$

La matrice de variance covariance $\Sigma_{\hat{t}}$

$$\begin{aligned}\Sigma_{\hat{t}} &= \hat{\sigma}_e^2 \cdot Q_{\hat{t}} = 0,0305 \cdot [P^{-1} (I - B^T M^{-1} B P^{-1})] \\ &= 0,0015 \cdot I_3\end{aligned}$$