

Optimisation devoir 2

Synthèse robuste d'antennes

Quentin Laurent

Nicolas Stevens

11 novembre 2014

On étudie le problème d'optimisation qui consiste à optimiser le diagramme $D(\theta)$ d'une antenne. Il s'agit de trouver les coefficients d'amplification x_i des N anneaux de l'antenne qui satisfassent aux conditions de diagramme unitaire (dans l'intervalle $\mathcal{P} = [\theta_P, 90^\circ]$) ou nul (dans l'intervalle $\mathcal{S} = [0^\circ, \theta_S]$).

1 Formulation linéaire

1.1 Modèle

On peut formuler le programme d'optimisation comme suit :

$$\min_{x_i, \epsilon} \epsilon \tag{1}$$

$$|D(\theta) - 1| \leq \epsilon \quad \forall \theta \in \mathcal{P} \tag{2}$$

$$|D(\theta)| \leq \epsilon \quad \forall \theta \in \mathcal{S} \tag{3}$$

$$\epsilon \geq 0 \tag{4}$$

$$\text{avec } D(\theta) = \sum_{i=1}^N x_i d_i(\theta) \text{ et } d_i(\theta) = \int_0^{2\pi} \cos(2\pi r_i \cos(\theta) \cos(\phi)) d\phi \tag{5}$$

Le problème posé présente un désavantage majeur ; il est soumis à une infinité de contraintes (3). Pour pallier à ce problème, nous échantillonnons le problème par rapport à θ . Les contraintes du problèmes ne s'appliquant que dans $\mathcal{P} = [\theta_P, 90^\circ]$ et $\mathcal{S} = [0^\circ, \theta_S]$, nous échantillonnons seulement dans ces deux ensembles. Nous avons ainsi un nombre fini de contraintes. Afin de n'obtenir que des contraintes linéaires, nous transformons chaque contrainte faisant intervenir une valeur absolue en deux contraintes linéaires. Le problème devient alors :

$$\min_{x_i, \epsilon} \epsilon$$

$$D(\theta) - 1 \leq \epsilon \quad \forall \theta \in \mathcal{P}_e \tag{6}$$

$$-D(\theta) + 1 \leq \epsilon \quad \forall \theta \in \mathcal{P}_e \tag{7}$$

$$D(\theta) \leq \epsilon \quad \forall \theta \in \mathcal{S}_e \tag{8}$$

$$-D(\theta) \leq \epsilon \quad \forall \theta \in \mathcal{S}_e \tag{9}$$

$$\text{avec } D(\theta) = \sum_{i=1}^N x_i d_i(\theta) \text{ et } d_i(\theta) = \int_0^{2\pi} \cos(2\pi r_i \cos(\theta) \cos(\phi)) d\phi \tag{10}$$

$\mathcal{P}_e = \{p_0, p_1, \dots, p_{N_P}\}$ et $\mathcal{S}_e = \{s_0, s_1, \dots, s_{N_S}\}$ sont les ensembles des échantillons dans \mathcal{P} et \mathcal{S} . Deux points consécutifs sont séparés par une distance maximale de h .

Cette formulation est bien évidemment une formulation approchée de notre problème initial puisque des

points entre les échantillons pourront ne pas satisfaire les contraintes de diagramme unitaire ou nul. Cependant le non-respect de ces contraintes peut être quantifié. En effet, d'après les définitions des $d_i(\theta)$, la valeur absolue de la dérivée de ceux-ci ne peut pas dépasser π . Ce qui signifie que le dépassement de l'erreur de diagramme est au maximum $\sum |x_i \pi h|$. Il nous suffit alors de choisir un h adapté au niveau de précision que nous voulons atteindre.

Notons que lors de l'implémentation de notre modèle, nous faisons une deuxième approximation en calculant les diagrammes $d_i(\theta)$. Comme l'intégrale de l'équation (5) n'est pas calculable analytiquement (il s'agit d'une fonction de Bessel), nous la calculons numériquement au moyen d'une somme de Rieman dans notre code Ampl. **Todo : Expliquer notre choix de h, trouver une meilleure borne ?, résoudre en ampl**

1.2 Analyse des résultats

La figure 1a donne une illustration des diagrammes optimaux obtenus pour certains paramètres. On constate que lorsque θ_P et θ_S deviennent proches, le ϵ croît. On remarque également que tous les points $\in \mathcal{S}$ ou $\in \mathcal{P}$ sont bien compris entre les bornes fixées par ϵ ; et ce malgré que nous ayons discrétisé le problème et que nous n'ayons donc pas imposé cette contrainte pour tous les points. Cela confirme l'idée que l'approximation faite est acceptable. Définissons l'erreur du diagramme $D(\theta)$ comme suit :

$$err = \int_{\mathcal{S}} |D(\theta)| d\theta + \int_{\mathcal{P}} |D(\theta) - 1| d\theta. \quad (11)$$

On obtient 0.0185 (en bleu) et 0.0921 (vert) comme erreur moyenne pour le diagramme de la figure 1a. Pour les x perturbés, on obtient comme erreur moyenne 5.3977 pour les diagrammes de la figure 1b et 47.9054 pour les diagramme de la figure 1b.

1.3 Analyse de la robustesse

En pratique, l'implémentation des x_i n'est pas réalisée parfaitement. On a plutôt $\hat{x}_i = x_i(1 + \xi_i)$ où les erreurs ξ_i se situent dans un intervalle $[-\tau, \tau]$.

Reprenons le modèle linéaire précédent

2 Première formulation robuste

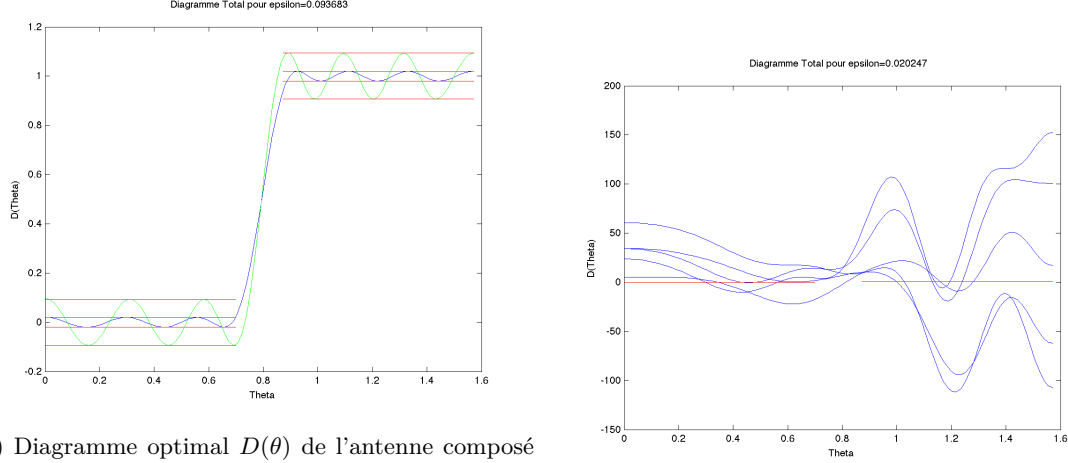
2.1 Modèle

Afin de prendre en compte les erreurs sur les facteurs d'amplification x_i , nous utilisons les valeurs maximales des variations possibles de $\hat{D}(\theta)$ sur un intervalle.

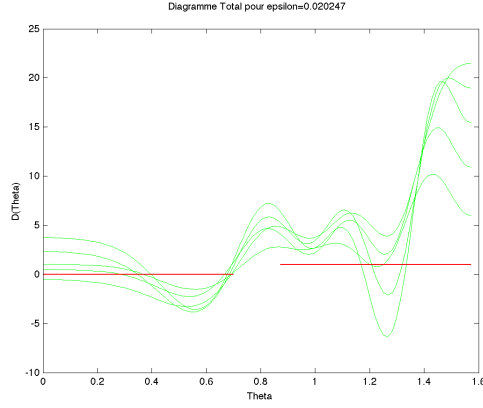
$$\begin{aligned} |D(\hat{\theta})| &= \left| \sum_{i=1}^n x_i(1 + \xi_i) d_i(\theta) \right| \\ &\leq \left| \sum_{i=1}^n x_i d_i(\theta) \right| + \left| \sum_{i=1}^n x_i \xi_i d_i(\theta) \right| \\ &\leq |D(\theta)| + \sum_{i=1}^n |\tau d_i(\theta)| \frac{h}{2} \end{aligned}$$

En imposant

$$|D(\theta)| + \sum_{i=1}^n |\tau d_i(\theta)| \frac{h}{2} \leq \epsilon$$



(a) Diagramme optimal $D(\theta)$ de l'antenne composé de 40 anneaux, pour $r_i = i/10$. En bleu pour $\theta_P = 50^\circ$ et $\theta_S = 40^\circ$; en vert pour $\theta_P = 47^\circ$ et $\theta_S = 43^\circ$. En rouge, les bornes du ϵ optimal trouvé (en bleu 0.02, en vert 0.09). (b) Diagramme optimal $D(\theta)$ de l'antenne composé de 40 anneaux, pour $r_i = i/10$, $\theta_P = 50^\circ$ et $\theta_S = 40^\circ$ avec un vecteur x perturbé ($\tau = 0.01$).



(c) Diagramme optimal $D(\theta)$ de l'antenne composé de 40 anneaux, pour $r_i = i/10$, $\theta_P = 50^\circ$ et $\theta_S = 40^\circ$ avec un vecteur x perturbé ($\tau = 0.001$).

FIGURE 1

on est sur que $|D(\hat{\theta})| \leq \epsilon$. De la même manière, on traduit les contraintes sur P :

$$|D(\theta) - 1| + \sum_{i=1}^n |\tau d_i(\theta) \frac{h}{2}| \leq \epsilon$$

	ϵ	Erreurs pour :		
		x_i non-perturbés	x_i perturbés ($\tau = 0.001$)	x_i perturbés ($\tau = 0.01$)
Modèle de base	2%	0.0185	5.3977	47.9054
Modèle robuste 1 ($\tau = 0.001$)	2.8%	0.0249	0.1315	0.9614
Modèle robuste 1 ($\tau = 0.01$)	3.3%	0.0246	0.0564	0.7847

TABLE 1 – Récapitulatif des résultats des erreurs et de la borne maximal ϵ obtenus pour les différents modèles et les différents types de perturbations.

Il nous faut donc introduire n variables v_i pour chaque θ échantillonné, correspondant aux valeurs absolues des $\tau d_i(\theta) \frac{h}{2}$. On a alors

$$\begin{aligned}
|D(\theta)| + \sum_{i=1}^n |\tau x_i d_i(\theta) \frac{h}{2}| &\leq \epsilon \\
|D(\theta) - 1| + \sum_{i=1}^n |\tau x_i d_i(\theta) \frac{h}{2}| &\leq \epsilon \\
\tau x_i d_i(\theta) \frac{h}{2} &\leq v_i \\
-\tau x_i d_i(\theta) \frac{h}{2} &\leq v_i
\end{aligned}$$

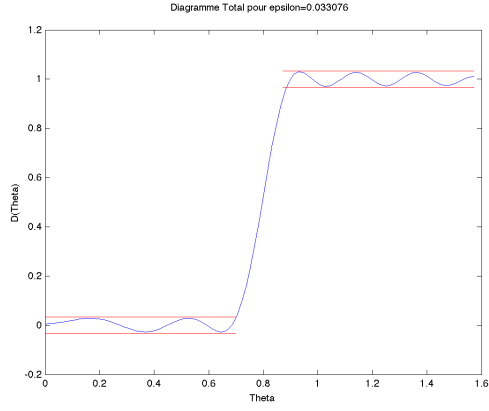
2.2 Analyse des résultats

Les figures 2a, 2b, 2c et 2d montrent les résultats obtenus pour différentes valeurs de τ (dans le modèle ainsi que dans les perturbations). Ici les x sont conçus pour mieux résister en cas de perturbations.

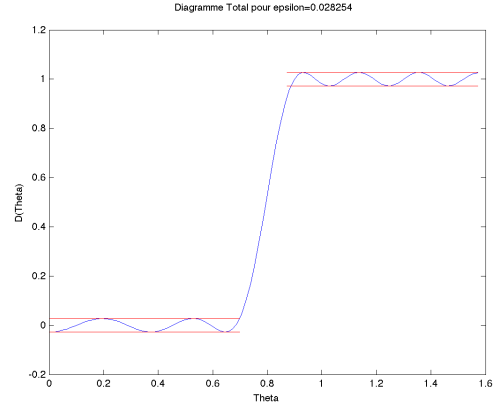
- Dans le cas $\tau = 0.01$, on souhaite que les x résiste à de plus grande perturbation, ainsi le ϵ est plus grand (3.3% et une erreur de 0.0246 - toujours selon l'équation 11) mais les perturbations sont moins dommageables (oscillations moins grandes des graphes vert sur les figures 2c et 2d). Si on fait des tests avec 100 réalisations des ξ_i différents, on obtient une erreur moyenne de 0.0564 pour des perturbations de l'ordre de $\tau = 0.001$ et 0.7847 pour des perturbations de l'ordre de $\tau = 0.01$.
- Dans le cas $\tau = 0.001$, on souhaite que les x résiste à de plus petites perturbation, ainsi le ϵ est moins grand (2.8% et une erreur de 0.0249 mais les perturbations sont plus dommageables (si on fait des tests avec 100 réalisations des ξ_i différents, on obtient une erreur moyenne de 0.1315 pour des perturbations de l'ordre de $\tau = 0.001$ et 0.9614 pour des perturbations de l'ordre de $\tau = 0.01$).

Un récapitulatif des résultats pour les différents modèle est donné à la table 1. Notons que ces modèles sont bien plus performant que le modèle de base. En effet le ϵ augmente très peu 2% dans le modèle de base à 2.8% ou 3.3% dans le modèle robuste ; tandis que la robustesse s'améliore nettement.

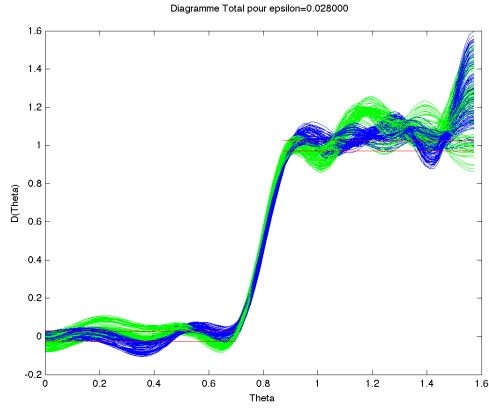
3 Seconde formulation robuste



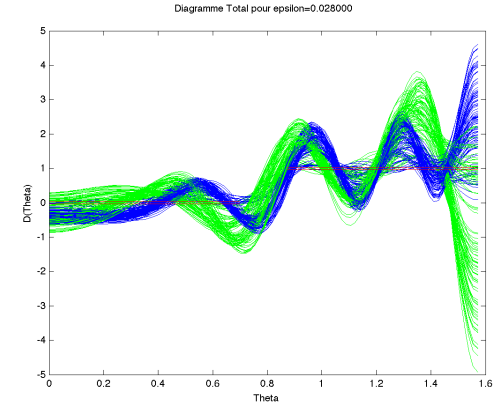
(a) $D(\theta)$ pour $\tau = 0.01$ et x non-perturbé.



(b) $D(\theta)$ pour $\tau = 0.001$ et x non-perturbé.



(c) $D(\theta)$ pour une perturbation de $\tau = 0.001$ et x perturbés (en vert pour un modèle de $\tau = 0.001$ en bleu pour $\tau = 0.01$).



(d) $D(\theta)$ pour une perturbation de $\tau = 0.01$ et x perturbés (en vert pour un modèle de $\tau = 0.001$ en bleu pour $\tau = 0.01$).

FIGURE 2