Исследование оптимальных планов для оценивания производных функций регрессии полиномиального и дробно-рационального вида

Бонько Екатерина Владимировна, группа 522

Санкт-Петербургский Государственный Университет Математико-механический факультет Кафедра статистического моделирования

Научный руководитель: д. ф.-м.н., профессор Мелас В.Б. Рецензент: к.ф.-м.н., ассистент Шпилев П.В.



Санкт-Петербург 2011 г.



Содержание

- ① Основные понятия теории оптимального планирования эксперимента
- Постановка задачи
- Теорема Элвинга
- 4 Методология нахождения локально оптимальных планов
- Модель дробно-рационального вида
- 6 Квадратичная регрессия
- Тубическая регрессия
- 8 Итоги



Основные понятия теории оптимального планирования эксперимента

• Общая модель регрессии на интервале [a,b] с ошибками с равной дисперсией:

$$E[Y(t)] = f^{T}(t)\theta, \qquad Var[Y(t)] = \sigma^{2} > 0,$$

 $t \in [a,b]$ – условие эксперимента, $\theta = (\theta_0,\dots,\theta_d)^T$ – вектор неизвестных параметров, $f(t) = (f_0(t),f_1(t),\dots,f_d(t))^T$ – вектор функций регрессии. Предполагается, что различные наблюдения независимы.

• Планом эксперимента называется дискретная вероятностная мера, определенная на интервале [a,b],

$$\xi = \begin{pmatrix} x_1 & \dots & x_k \\ \omega_1 & \dots & \omega_k \end{pmatrix},$$

где x_1,\dots,x_k определяют точки интервала [a,b], в которых производятся измерения эксперимента, а веса ω_1,\dots,ω_k , такие что $\omega_{\nu}>0$ и $\sum_{\nu=1}^k\omega_{\nu}=1$, пропорциональны количеству измерений.

• Матрицу $M(\xi) = \int_a^b f(t) f^T(t) d\xi(t)$ называют информационной матрицей плана ξ .



Постановка задачи

• План называется допустимым, если по результатам измерений в точках этого плана можно построить несмещенную оценку производной функций регрессии $\theta^T f'(x)$ в точке $x \in [a,b]$.

План ξ_x^* , который минимизирует $(f'(x))^T M^-(\xi) f'(x)$ в классе всех допустимых планов, называется **локально оптимальным** планом для оценивания производной функций регрессии $\theta^T f'(x)$ в точке $x \in [a,b]$.

Локально-оптимальный план ξ_x^* допустим, если $f'(x) \in Range(M(\xi)),$ где $Range(M(\xi))$ — подпространство, натянутое на столбцы матрицы $M(\xi).$

• Задача: Найти локально оптимальный план для оценивания производных функций регрессии полиномиального и дробно-рационального вида в некоторой точке $x \in [a,b]$:

$$\theta^T f'(x)$$



Teopeмa (Elfving, 1952; Sahm, 1998; Melas, Dette, Pepelyshev, 2009)

Пусть в общей модели регрессии с ошибками с одинаковой дисперсией на интервале [-1,1] функции регрессии линейно независимы. Тогда план

$$\xi_x^* = \begin{pmatrix} t_1 & \dots & k_k \\ \omega_1 & \dots & \omega_k \end{pmatrix}$$

является локально оптимальным для оценивания производной функции регрессии в точке x, если и только если существуют число $\beta \neq 0,$ и полином $u(t) = \sum_{i=0}^d a_i f_i(t),$ такие что выполняются следующие условия:

(a) u(t) – полином наилучшего приближения

$$|u(t)| \leq 1$$
 для всех $t \in [-1,1]$

(b) в точках плана ξ_x^* u(t) принимает экстремальные значения

$$u(t_i) = (-1)^{i-1}$$
 $i = 1, \dots, k$

(с) геометрическое представление оптимального плана

$$\beta f'(x) = \sum_{i=1}^{k} (-1)^{i-1} \omega_i f(t_i)$$

Методология нахождения локально оптимальных планов

Типом плана назовем тройку чисел (n_1, n_2, n_3) , где

- n_1 количество точек в носителе плана, совпадающих с левым краем интервала регрессии
- n_2 количество точек в носителе плана, лежащих внутри интервала регрессии
- n_3 количество точек в носителе плана, совпадающих с правым краем интервала регрессии

Методология нахождения локально оптимальных планов (Melas, Dette, Pepelyshev, 2009)

Пусть в общей модели регрессии функции регрессии f_0, f_1, \dots, f_d образуют систему Чебышева на интервале [a,b].

Тогда локально оптимальный план для оценивания производной функций регрессии $heta^T f'(x)$ в точке $x \in [a,b]$ ищем в виде:

- lacktriangle плана типа (1, d-1, 1)
- **2**
- а плана типа (1, d-1, 0)
- ${\sf b}$ плана типа (0,d-1,1)
- left плана типа (1,d-2,1)

Оптимальность плана проверяем при помощи теоремы Элвинга.

 f_0, f_1, \ldots, f_d образуют систему Чебышева на интервале [a,b].

- (1,d-1,1) чебышевский план: точки плана являются чебышевскими на интервале [a,b]
- $(1,d-1,0) \longrightarrow$ получебышевский план: точки плана являются чебышевскими на интервале $[a,b'], \quad b'>b$
- $(0,d-1,1) \longrightarrow$ получебышевский план: точки плана являются чебышевскими на интервале $[a',b], \quad a' < a$
- ullet $(1,d-2,1)\longrightarrow$ не чебышевский план

Тип искомого плана зависит от места положения точки x, в которой оценивается производная функций регрессии

Функция регрессии $f = (1, t, \frac{1}{t+a})^T, a > 1,$ интервал регрессии [-1, 1].

Полином наилучшего приближения для такой системы построен в книге Н. И. Ахиезера "Лекции по теории аппроксимации"и имеет вид:

$$u(t) = \frac{1}{2} \left(v \frac{\alpha - v}{1 - \alpha v} + v^{-1} \frac{1 - \alpha v}{\alpha - v} \right),$$

где

$$t = \frac{1}{2}\left(v + \frac{1}{v}\right), \quad a = \frac{1}{2}\left(\alpha + \frac{1}{\alpha}\right), \quad \alpha = a - \sqrt{a^2 - 1} < 1.$$

и u(t) есть рациональная функция от t.



 $u(t)=lpha_1+lpha_2t+lpha_3rac{1}{t+a}$ в точках плана принимает экстремальные значения:

$$\begin{cases} \alpha_1 - \alpha_2 + \frac{\alpha_3}{a - 1} = -1 \\ \alpha_1 + \alpha_2 + \frac{\alpha_3}{a + 1} = -1 \\ \alpha_1 + \alpha_2 z + \frac{\alpha_3}{z + a} = 1 \\ \alpha_2 - \frac{\alpha_3}{(z + a)^2} = 0 \end{cases}$$

Откуда находим третью точку плана $z = -a + \sqrt{a^2 - 1}$.

Носитель плана найден.

Чтобы найти веса, используем геометрическое представление плана из теоремы Элвинга

$$\beta \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \frac{-1}{(x+a)^2} \end{pmatrix} = -\omega_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ \frac{1}{a-1} \end{pmatrix} + \omega_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -a + \sqrt{a^2 - 1} \\ \frac{1}{\sqrt{a^2 - 1}} \end{pmatrix} - (1 - \omega_1 - \omega_2) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \frac{1}{a+1} \end{pmatrix}$$

Отсюда

$$\omega_1 = \frac{(x^2 + 2ax + a^2 - a\sqrt{a^2 - 1} - \sqrt{a^2 - 1})(\sqrt{a^2 - 1} + 1 - a)}{4(x^2 + 2ax + 1)}$$
$$\omega_2 = 1/2,$$
$$\omega_3 = \frac{(x^2 + 2ax + a^2 - a\sqrt{a^2 - 1} + \sqrt{a^2 - 1})(1 - \sqrt{a^2 - 1} + a)}{4(x^2 + 2ax + 1)}$$

Локально оптимальный план чебышевского типа найден:

$$\begin{pmatrix} -1 & -a + \sqrt{a^2 - 1} & 1\\ \omega_1 & \omega_2 & \omega_3 \end{pmatrix}$$

$$x \in (-\infty, -a - \sqrt{a\sqrt{a^2 - 1} + \sqrt{a^2 - 1}}) \bigcup (-a - \sqrt{a\sqrt{a^2 - 1} - \sqrt{a^2 - 1}}, -a + \sqrt{a\sqrt{a^2 - 1} - \sqrt{a^2 - 1}}) \bigcup (-a + \sqrt{a\sqrt{a^2 - 1} + \sqrt{a^2 - 1}}, +\infty)$$
(1)

• Ищем локально оптимальный план типа (1,1,0). Точки плана $\{-1, t_2\}$, чебышевские на интервале [-1, b'], b' > 1.

Требования теоремы Элвинга к полиному к полиному наилучшего приближения u(t) выполнены.

Геометрическое представление плана из теоремы Элвинга

$$\beta \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \frac{-1}{(x+a)^2} \end{pmatrix} = -\omega_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ \frac{1}{a-1} \end{pmatrix} + (1-\omega_1) \begin{pmatrix} 1 \\ t_2 \\ \frac{1}{t_2+a} \end{pmatrix}$$

позволяет найти план получебышевского типа (1,1,0)

$$\begin{pmatrix} -1 & \frac{(x+a)^2}{a-1} - a \\ 1/2 & 1/2 \end{pmatrix}$$

$$x \in [-a - \sqrt{a^2 - 1}, -a - \sqrt{a\sqrt{a^2 - 1} - \sqrt{a^2 - 1}}) \bigcup$$

$$\bigcup (-a + \sqrt{a\sqrt{a^2 - 1} - \sqrt{a^2 - 1}}, -a + \sqrt{a^2 - 1}] \quad (2)$$

• Ищем локально оптимальный план типа (0, 1, 1). Точки плана $\{t_1, 1\}$, чебышевские на интервале [a', 1], a' < -1.

Требования теоремы Элвинга к полиному к полиному наилучшего приближения u(t) выполнены.

Геометрическое представление плана из теоремы Элвинга

$$\beta \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \frac{-1}{(x+a)^2} \end{pmatrix} = \omega_1 \begin{pmatrix} 1 \\ t_1 \\ \frac{1}{t_1+a} \end{pmatrix} - (1-\omega_1) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \frac{1}{a+1} \end{pmatrix}$$

позволяет найти план получебышевского типа (0,1,1)

$$\begin{pmatrix} \frac{(x+a)^2}{a+1} - a & 1\\ 1/2 & 1/2 \end{pmatrix}$$

$$x \in (-a - \sqrt{a\sqrt{a^2 - 1} + \sqrt{a^2 - 1}}, -a - \sqrt{a^2 - 1}] \bigcup$$

$$\bigcup [-a + \sqrt{a^2 - 1}, -a + \sqrt{a\sqrt{a^2 - 1} + \sqrt{a^2 - 1}})$$
 (3)

Квадратичная регрессия: $f = (1, t, t^2)^T, \quad$ интервал регрессии [-1, 1]

Решение:

• План чебышевского типа (1,1,1)

$$\begin{pmatrix} -1 & 0 & 1\\ \frac{1}{4} - \frac{1}{8x} & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} + \frac{1}{8x} \end{pmatrix}$$
$$x \in (-\infty, -1/2) | | (1/2, \infty).$$

•

• План получебышевского типа (1,1,0)

$$\begin{pmatrix} -1 & 2x+1\\ 1/2 & 1/2 \end{pmatrix}$$
$$x \in (-1/2, 0]$$

ullet План получебышевского типа (1,1,0)

$$\begin{pmatrix} 2x - 1 & 1\\ 1/2 & 1/2 \end{pmatrix}$$
$$x \in [0, 1/2)$$

Кубическая регрессия: $f = (1, t, t^2, t^3)^T$, интервал регрессии [-1, 1]

Решение:

ullet План чебышевского типа (1,2,1)

$$\begin{pmatrix} -1 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 1\\ \frac{12x^2 - 8x - 1}{18(4x^2 - 1)} & \frac{4}{9} \frac{3x^2 - x - 1}{4x^2 - 1} & \frac{4}{9} \frac{3x^2 + x - 1}{4x^2 - 1} & \frac{12x^2 + 8x - 1}{18(4x^2 - 1)} \end{pmatrix}$$

$$x \in \left[-\infty, (-2-\sqrt{7})/6\right) \bigcup \left((2-\sqrt{7})/6, (-2+\sqrt{7})/6\right) \bigcup \left((2+\sqrt{7})/6, \infty\right]$$

ullet Планы получебышевского типа (1,2,0)

$$\begin{pmatrix} -1 & \frac{x(4+\sqrt{7})+(1+\sqrt{7})}{3} & x(4+\sqrt{7})+(3+\sqrt{7}) \\ \frac{2}{9}\frac{4+\sqrt{7}}{3} & \frac{1}{2} & \frac{1}{18}\frac{11-4\sqrt{7}}{3} \end{pmatrix}$$
$$x \in \left((-\sqrt{7}-2)/6, (-2\sqrt{7}-1)/9\right]$$

$$\begin{pmatrix} -1 & \frac{x(4-\sqrt{7})+(1-\sqrt{7})}{3} & x(4-\sqrt{7})+(3-\sqrt{7}) \\ \frac{2}{9}\frac{4-\sqrt{7}}{3} & \frac{1}{2} & \frac{1}{18}\frac{11+4\sqrt{7}}{3} \end{pmatrix}$$
$$x \in \left((\sqrt{7}-2)/6, (2\sqrt{7}-1)/9\right]$$

Кубическая регрессия

ullet Планы получебышевского типа (0,2,1)

$$\begin{pmatrix} x(4+\sqrt{7})-(3+\sqrt{7}) & \frac{x(4+\sqrt{7})-(1+\sqrt{7})}{3} & 1\\ \frac{1}{18}\frac{11-4\sqrt{7}}{3} & \frac{1}{2} & \frac{2}{9}\frac{4+\sqrt{7}}{3} \end{pmatrix}$$

$$x \in \left[(1+2\sqrt{7})/9, (2+\sqrt{7})/6 \right]$$

$$\begin{pmatrix} x(4-\sqrt{7})-(3-\sqrt{7}) & \frac{x(4-\sqrt{7})-(1-\sqrt{7})}{3} & 1\\ \frac{1}{18}\frac{11+4\sqrt{7}}{3} & \frac{1}{2} & \frac{2}{9}\frac{4-\sqrt{7}}{3} \end{pmatrix}$$

$$x \in \left[(1-2\sqrt{7})/9, (2-\sqrt{7})/6 \right]$$

• План не чебышевского типа (1,1,1)

$$\begin{pmatrix} -1 & \frac{3x^2 - 1}{2x} & 1\\ \frac{8x^3 - 3x^4 - 6x^2 + 1}{32x^3} & \frac{1}{2} & \frac{8x^3 + 3x^4 + 6x^2 - 1}{32x^3} \end{pmatrix}$$

$$x \in \left[-(2\sqrt{7} + 1)/9, (1 - 2\sqrt{7})/9 \right) \bigcup \left((2\sqrt{7} - 1)/9, (1 + 2\sqrt{7})/9 \right]$$

Проанализирована методология построения локально оптимальных планов, и при помощи нее найдены решения в явном виде для моделей:

- регрессии дробно-рационального вида
- квадратичной регрессии
- кубической регрессии

