

# BTS - Initiation aux plans d'expériences - Cours

## 1. Introduction

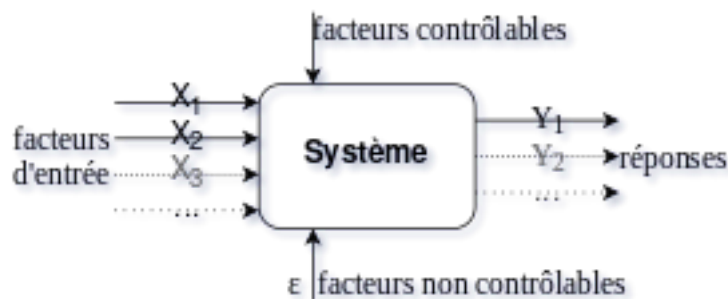
**Définition 1 :** Les **plans d'expériences**, en anglais : DOE pour design of experiments, désignent un **modèle mathématique** et une **méthode** associés développés par Ronald A. Fisher dans les années 1920.

**Proposition 1 :**

- **But :** obtenir un maximum de renseignements en un minimum d'essais expérimentaux.
- **Avantage :** les calculs réalisés sont facilement programmables.
- **Limite :** on n'obtient directement l'explication physico-chimique modélisée.

## 2. Le modèle mathématique

### 2.1. Relation entrées/sorties



**Définition 2 : Notations :**

- les **facteurs d'entrée**  $X_k$  et les **réponses**  $Y_l$  sont des valeurs réelles (mesures) ;
- On cherche à modéliser **une des réponses** en fonction des entrées. On la note  $Y$ .
- On note  $p$  le nombre d'entrées :  $X_1, \dots, X_p$ .
- Le nombre de mesures effectuées (expérimentalement) pour chaque entrée  $X_k$  est noté  $n_k$ , pour **nombre de niveaux**. Le nombre total d'expériences réalisables est alors  $N = n_1 \times \dots \times n_p$ . Dans ce cours (et souvent), on utilise  $n = 2$  ; on a alors  $2^p$  expériences possibles : on parle de **plan complet**  $2^p$ .
- On prend acte des **facteurs contrôlables** (fixés) dans l'effet global, et des **perturbations**  $\epsilon$  (facteurs non contrôlables).
- Il faudra, selon les situations, parfois tenir compte de **interactions** entre les entrées.

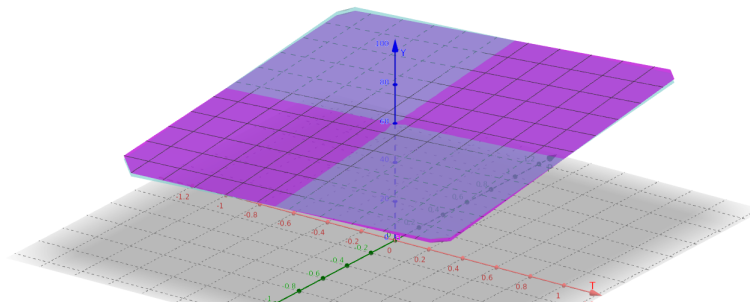
**Modèle mathématique :**

- Pour un plan factoriel  $2^2$ , sans interaction :  $Y = a_0 + a_1X_1 + a_2X_2 + \epsilon$
- Pour un plan factoriel  $2^2$ , avec interaction :  $Y = a_0 + a_1X_1 + a_2X_2 + a_{12}X_1X_2 + \epsilon$
- Pour un plan factoriel  $2^3$ , sans interaction :  $Y = a_0 + a_1X_1 + a_2X_2 + a_3X_3 + \epsilon$
- Pour un plan factoriel  $2^3$ , avec interaction :  
$$Y = a_0 + a_1X_1 + a_2X_2 + a_3X_3 + a_{12}X_1X_2 + a_{13}X_1X_3 + a_{23}X_2X_3 + a_{123}X_1X_2X_3 + \epsilon$$

**Notations du modèle mathématique :**

- $a_0$  est appelé **l'effet global** : il estime la **moyenne** des réponses, c'est la valeur centrale de  $Y$ .
- $a_k$ , pour  $k \geq 1$  est appelé **l'effet moyen de  $X_k$**
- $a_{kl}$  est appelé **l'interaction** entre  $X_k$  et  $X_l$  ; il estime l'influence de l'interaction entre les deux facteurs concernés. Il en va de même pour 3 facteurs ou plus.
- $\epsilon$  est appelé le **bruit** ; c'est une variable aléatoire qui tient compte de tous les facteurs autres que ceux étudiés.

### Exercice 1 :

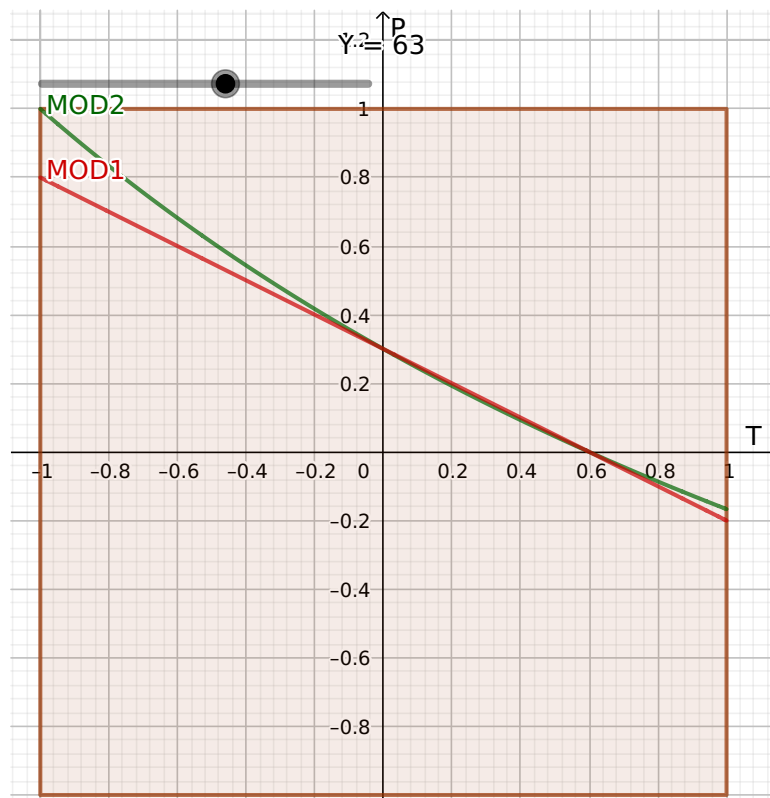


Surface  $Y$  en fonction de  $T$  et  $P$

Dans cet exercice, on analyse **deux modèles** décrivant le rendement  $Y$  (entre 0 et 100) d'une réaction chimique en fonction de deux facteurs d'entrée : la température  $X_1 = T$  et la pression  $X_2 = P$  ; ces deux entrées sont données, ici, en **unités arbitraires** (ua) : variant entre -1 et 1.

**MOD1** :  $Y = 60 + 5T + 10P + \varepsilon$  et **MOD2** :  $Y = 60 + 5T + 10P + 2TP + \varepsilon$

1. Identifier l'effet global et les effets moyens sur chaque modèle en précisant les valeurs.
2. Quel modèle fait apparaître une interaction entre les deux entrées ?
3. Donner les réponses, pour chaque modèle, lorsque  $T = 0,5$  et  $P = -0,2$ .



Courbes isoréponses  $T$ - $P$  pour  $Y=63$

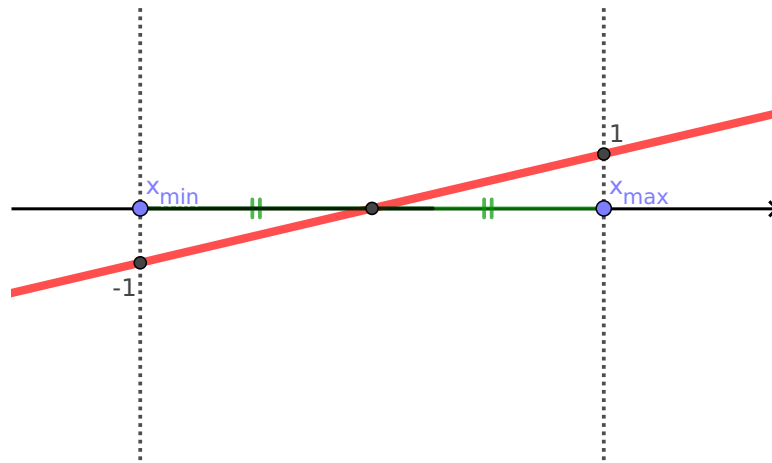
4. Quelle entrée est la plus efficace pour améliorer le rendement ?
5. Exprimer  $P$  en fonction de  $T$  pour un rendement  $Y = 70$  ; on néglige les perturbations.
6. **Généralisation** : exprimer  $P$  en fonction de  $T$  pour un rendement  $Y$  indéterminé.

**Définition 3** : Une telle courbe s'appelle **courbe isoréponse** (cf figure ci-dessus).

**Remarque 1** : Les modèles étudiés correspondent à des développements limités, au voisinage de 0, d'ordre 1 pour ceux sans interaction. Si on tient compte d'interactions, on rajoute des termes (d'ordre 2 pour  $X_k X_l$  et 3 pour  $X_k X_l X_m$ ) à ce développement en 0. D'où l'idée de coder les valeurs des entrées par l'intervalle  $[-1;1]$  :

### 2.2. Codage affine des entrées (de Yates)

**Définition 4 :**



Codage de Yates

- La valeur donnée à un facteur d'entrée pour réaliser un essai est appelée **niveau**.
- En pratique, le **domaine du facteur** (ensemble des valeurs du facteur d'entrée que l'on peut, ou veut, tester) est borné, de la forme  $[x_{\min}; x_{\max}]$ .  
Notant cela, Frack Yates (1902-1993) choisit de **ramener chaque domaine dans l'intervalle  $[-1;1]$**  en appliquant une fonction affine (codage de Yates) : ramener ces valeurs dans un même intervalle permet de mieux les comparer (quelle entrée a le plus d'influence, etc).
- Le niveau -1 est appelé «**niveau bas**» et le 1 «**niveau haut**».  
En pratique, on se limite souvent aux deux niveaux, le bas et le haut, pour tester chaque entrée.

**Exercice 2 :** Déterminer le codage de Yates, de la forme  $X = ax + b$  pour les grandeurs suivantes :

1.  $P$  pour une pression  $p$  comprise entre 1 et 2 bar ;
2.  $T$  pour une température  $\theta$  comprise entre 60°C et 80°C ;
3.  $L$  pour une longueur  $l$  comprise entre 1 micron et 10 microns ;
4.  $S$  pour un coefficient d'agrandissement/réduction  $s$  compris entre -20% et 50% ;
5. **Cas général :**  
 $X$  pour une valeur  $x$  comprise entre  $x_{\min}$  et  $x_{\max}$  ;

**Proposition 2 :** Codage de Yates  $X : [x_{\min}; x_{\max}] \rightarrow [-1; 1]$   $x \mapsto X = \frac{2}{x_{\max} - x_{\min}} \left( x - \frac{x_{\min} + x_{\max}}{2} \right)$

**Exercice 3 :** Réciproque ( $x$  en fonction de  $X$ ) : justifier que  $x = \frac{x_{\max} - x_{\min}}{2} X + \frac{x_{\min} + x_{\max}}{2}$