Introduction

•000

Plans pour surfaces de réponses

Francois Husson

UP de mathématiques appliquées Agrocampus Ouest

1/24

Modèle de régression linéaire simple

Définition du modèle

$$\begin{cases} \forall i = 1, ..., n & Y_i = \beta_0 + \beta_1 x_i + \varepsilon_i \\ \forall i = 1, ..., n & \varepsilon_i \text{ i.i.d. }, & \mathbb{E}(\varepsilon_i) = 0, & \mathbb{V}(\varepsilon_i) = \sigma^2 \\ \forall i \neq k & cov(\varepsilon_i, \varepsilon_k) = 0 \end{cases}$$

Estimation de β_0 et β_1 par moindres carrés :

$$\underset{(\hat{\beta}_0, \hat{\beta}_1)}{\operatorname{arg\,min}} \sum_{i=1}^n \left(Y_i - (\hat{\beta}_0 + \hat{\beta}_1 x_i) \right)^2$$

Dériver pour obtenir $\hat{\beta}_0 = \bar{Y} - \hat{\beta}_1 \bar{x}$ et $\hat{\beta}_1 = \frac{\sum_i (x_i - \bar{x})(y_i - \bar{y})}{\sum_i (x_i - \bar{x})^2}$

$$\mathbb{V}(\hat{\beta}_1) = \frac{\sigma^2}{\sum_i (x_i - \bar{x})^2} = \frac{\sigma^2}{n \mathbb{V}(x)}$$

 \Rightarrow variance faible si n grand et si les x sont très dispersés

Introduction

Modèles et plan

Plan Composites Centrés

Surface de réponse

Modèle de régression linéaire multiple

Sous forme indicée :

$$\begin{cases} \forall i = 1, ..., n & Y_i = \beta_0 + \beta_1 x_{i1} + ... + \beta_p x_{ip} + \varepsilon_i \\ \forall i = 1, ..., n & \varepsilon_i \text{ i.i.d. }, & \mathbb{E}(\varepsilon_i) = 0, & \mathbb{V}(\varepsilon_i) = \sigma^2 \\ \forall i \neq k & cov(\varepsilon_i, \varepsilon_k) = 0 \end{cases}$$

Matriciellement:

$$Y = X\beta + E$$
 avec $\mathbb{E}(E) = 0$, $\mathbb{V}(E) = \sigma^2 Id$

$$\begin{bmatrix} Y_1 \\ \vdots \\ Y_i \\ \vdots \\ Y_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & x_{11} & \cdots & x_{1j} & \cdots & x_{1p} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ 1 & x_{i1} & & x_{ij} & & x_{ip} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ 1 & x_{n1} & \cdots & x_{nj} & \cdots & x_{np} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_j \\ \vdots \\ \beta_p \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \varepsilon_1 \\ \vdots \\ \varepsilon_i \\ \vdots \\ \varepsilon_n \end{bmatrix}$$

Introduction

Modèles et plan

Plan Composites Centrés

Surface de réponse

Estimation des paramètres du modèle

Critère des moindres carrés

$$\hat{\beta} = \arg\min_{\beta} \sum_{i=1}^{n} (y_i - (\beta_0 + \beta_1 x_{i1} + \ldots + \beta_p x_{ip}))^2$$

$$= (X'X)^{-1} X'Y \quad \text{si } X'X \text{ est inversible}$$

Propriétés

$$\mathbb{E}(\hat{\beta}) = \beta$$

$$\mathbb{V}(\hat{\beta}) = (X'X)^{-1}\sigma^2$$

Prédiction

$$\hat{y}_{i} = \hat{\beta}_{0} + \hat{\beta}_{1}x_{i1} + \ldots + \hat{\beta}_{j}x_{ij} + \ldots + \hat{\beta}_{p}x_{ip}
\mathbb{V}(Y_{x_{o}}) = \sigma^{2} (1 + x'_{0}(X'X)^{-1}x_{0})$$

Démarche en plan d'expériences

Facteurs:

- x_1 : température de cuisson (120° à 140°)
- x₂ : durée de cuisson (40 à 60 minutes)

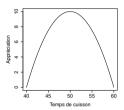
Variable d'intérêt Y : moelleux de pain de mie

- Quels sont les effets des facteurs x_1 et x_2 ? Quel est le rôle des variables dans la variation de la réponse?
- Optimalité : y a-t-il des paramètres qui optimise la variable Y?
 ⇒ on veut une réponse avec le minimum d'incertitude

Modèle pour des surfaces de réponse

$$Y_i = \beta_0 + \beta_1 x_{i1} + \beta_2 x_{i2} + \beta_{11} x_{i1}^2 + \beta_{22} x_{i2}^2 + \beta_{12} x_{i1} x_{i2} + \varepsilon_i$$
 effets linéaires effets quadratiques interaction

Effets quadratiques : très souvent présents en pratique



Introduction

Introduction

Interaction entre 2 variables quanti : l'effet d'une variable x_1 sur Y dépend d'une autre variable x_2

Plan Composites Centrés

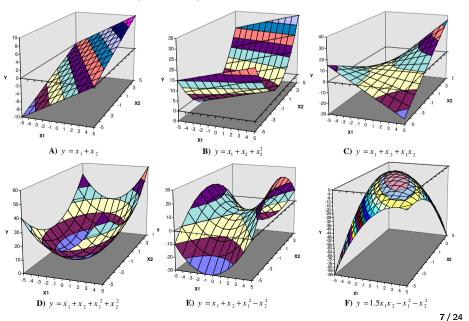
5 / 24

Introduction

Modèles et plan ○●○ Plan Composites Centrés

Surface de réponse

Surfaces de réponses pour deux facteurs x_1 et x_2



Construction d'un plan continu

Modèles et plan

Problème : optimiser une recette de galette pour minimiser le nombre de galettes qui se déchirent (*Y*). 2 facteurs quantitatifs, la quantité de farine (entre 45 % et 55 %) et la température de cuisson (entre 180 et 220 degrés), étudiés selon un plan en 10 essais

Modifier les valeurs de F_1 et F_2 pour que la prévision de Y en tout point soit la plus précise possible

https://husson.github.io/img/plan_CC.xlsx

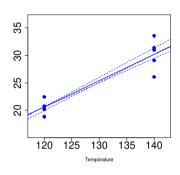
6/24

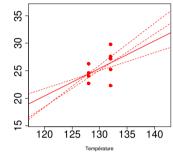
Surface de réponse

Qualité d'un plan

$$\mathbb{V}(\hat{\beta}) = (X'X)^{-1}\sigma^2$$

- ⇒ qualité du plan connue avant de faire les expériences
- ullet essais au bord du domaine : maximiser la dispersion des x



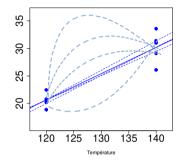


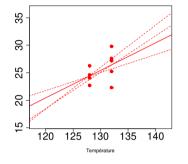
9/24

Qualité d'un plan

$$\mathbb{V}(\hat{\beta}) = (X'X)^{-1}\sigma^2$$

- ⇒ qualité du plan connue avant de faire les expériences
- ullet essais au bord du domaine : maximiser la dispersion des x
- essais au centre : tester la linéarité





9/24

Introduction

Modèles et plan

Plan Composites Centrés

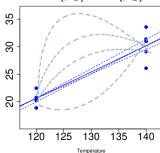
Surface de réponse

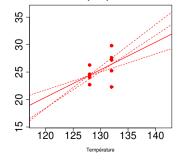
Qualité d'un plan

$$\mathbb{V}(\hat{\beta}) = (X'X)^{-1}\sigma^2$$

- ⇒ qualité du plan connue avant de faire les expériences
- ullet essais au bord du domaine : maximiser la dispersion des x
- essais au centre : tester la linéarité
- orthogonalité entre facteurs : si 2 facteurs, $\mathbb{V}(\hat{\beta}_1) = \frac{\sigma^2}{n \times (1-r_{12})\mathbb{V}(x_1)}$

Si
$$r_{12} = 0 \Rightarrow \mathbb{V}(\hat{\beta}_1) = \mathbb{V}(\hat{\beta}_1)^{(regsimple)}$$
 sinon $\mathbb{V}(\hat{\beta}_1) \nearrow$





Introduction

Modèles et plan

Plan Composites Centrés

Surface de réponse

Codage

$$x_{new} = \frac{x - (x_{max} + x_{min})/2}{(x_{max} - x_{min})/2} \implies x_{new} \in [-1, 1]$$

- permet de s'affranchir des unités
- plans faciles à construire (tables de plan)
- interprétation facile des coefficients du modèle

$$Y = \beta_0 + \beta_1 x + \beta_{11} x^2 \begin{cases} Y_{(0)} = \beta_0 \\ Y_{(+1)} = \beta_0 + \beta_1 + \beta_{11} \\ Y_{(-1)} = \beta_0 - \beta_1 + \beta_{11} \end{cases}$$

- β_0 : valeur de Y au centre du domaine
- $\beta_1: Y_{(+1)} Y_{(-1)} = 2\beta_1 \Longrightarrow \beta_1 = \frac{Y_{(+1)} Y_{(-1)}}{2}$
- $\beta_{11}: Y_{(+1)} + Y_{(-1)} = 2\beta_0 + 2\beta_{11} \implies \beta_{11} = \frac{Y_{(+1)} + Y_{(-1)}}{2} \beta_0$

9/24

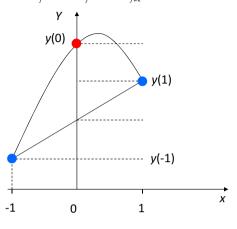
Modèles et plan

Plan Composites Centrés

Surface de réponse

Interprétation des coefficients en régression quadratique

$$Y = \beta_0 + \sum_i \beta_j x_j + \sum_i \beta_{jj} x_j^2 + \sum_{i=k} \beta_{jk} x_j x_k + \varepsilon$$



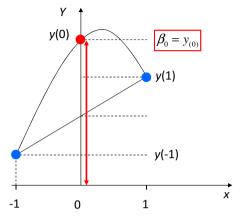
Introduction

Modèles et plan

Plan Composites Centrés

Interprétation des coefficients en régression quadratique

$$Y = \beta_0 + \sum_{j} \beta_{j} x_{j} + \sum_{j} \beta_{jj} x_{j}^{2} + \sum_{j \neq k} \beta_{jk} x_{j} x_{k} + \varepsilon$$



11 / 24

11/24

Introduction

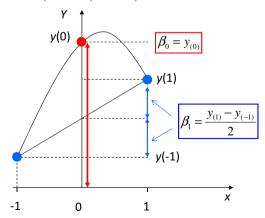
Modèles et plan

Plan Composites Centrés

Surface de réponse

Interprétation des coefficients en régression quadratique

$$Y = \beta_0 + \sum_i \beta_j x_j + \sum_i \beta_{ij} x_j^2 + \sum_{i \neq k} \beta_{jk} x_j x_k + \varepsilon$$



Introduction

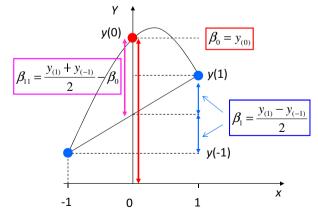
Modèles et plan

Plan Composites Centrés

Surface de réponse

Interprétation des coefficients en régression quadratique

$$Y = \beta_0 + \sum_j \beta_j x_j + \sum_j \beta_{jj} x_j^2 + \sum_{j \neq k} \beta_{jk} x_j x_k + \varepsilon$$



Introduction Modèles et plan

Plan Composites Centrés

Surface de réponse

se

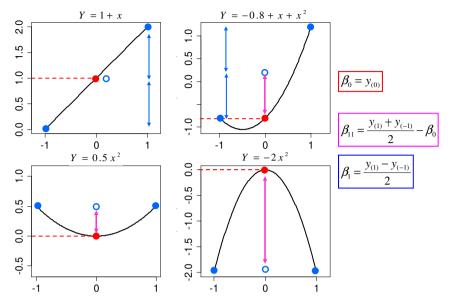
Introduction

Modèles et plan

Plan Composites Centrés

Surface de réponse

Interpretation des coefficients en régression quadratique



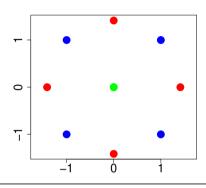
12 / 24

14 / 24

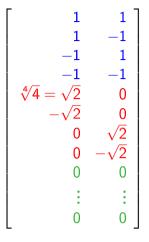
Construction d'un plan composite centré à k facteurs

- Plan factoriel complet ou fractionnaire $n_f = 2^{k-p}$
- Points en étoile avec $\alpha = \sqrt[4]{n_f} = n_f^{1/4}$
- Points au centre

Nb d'expériences : $2^{k-p} + 2k + n_0$



Exemple avec 2 facteurs



13 / 24

Introduction

Modèles et plan

Plan Composites Centrés

Surface de réponse

Plan composite centré avec le package rsm

- > library(rsm)
- > planccd <- ccd(2) # donne le plan standard
- > planccd<-ccd(2, coding=list (x1~(Temp-130)/10, x2~(Duree-50)/10))
- > planccd

. г					
	run.order	std.order	Temp	Tps	Block
1	1	6	130.0000	50.00000	1
2	2	7	130.0000	50.00000	1
3	3	1	120.0000	40.00000	1
4	4	5	130.0000	50.00000	1
5	5	4	140.0000	60.00000	1
6	6	2	140.0000	40.00000	1
7	7	8	130.0000	50.00000	1
8	8	3	120.0000	60.00000	1
9	1	6	130.0000	50.00000	2
10	2	7	130.0000	50.00000	2
11	3	3	130.0000	35.85786	2
12	4	1	115.8579	50.00000	2
13	5	2	144.1421	50.00000	2
14	6	8	130.0000	50.00000	2
15	7	5	130.0000	50.00000	2
16	8	4	130.0000	64.14214	2

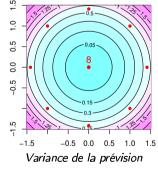
Ici, $n_0 = 8$ points au centre

Introduction 0000 Modèles et plan

Plan Composites Centrés ○○○○○●○○ Surface de réponse

Propriétés du plan composite centré

- Isovariance par rotation : (obtenue si $\alpha=n_f^{1/4}$) précision du plan dépend de la distance au centre, pas de la direction
- Précision uniforme : la précision est identique à la distance 1 dans tout le domaine



• Corrélation des effets : tous les effets sont orthogonaux mais il y a une corrélation entre effets quadratiques en fonction de n_0

En pratique :

- répartir les points au centre parmi toutes les expériences
- s'adapter à la réalité terrain : faire toutes les expériences à 140° pour éviter de changer 15 fois la température du four

Introduction

par $(X'X)^{-1}$ > librarv(rsm) > plan <- ccd(2)

> t(X)%*%X

(Intercept)

(Intercept)

 $I(x1^2)$

 $I(x2^2)$

I(x1 * x2)

x1

x2 $I(x1^2)$ $I(x2^2)$ T(x1 * x2)> solve(t(X)%*%X)

x1

Vérification de la qualité du plan

La qualité d'un plan dépend des essais, du modèle et est mesurée

(Intercept) x1 x2 $I(x1^2)$ $I(x2^2)$ I(x1 * x2)

 $> X \leftarrow model.matrix(x_1+x_2+I(x_1^2)+I(x_2^2)+I(x_1*x_2), data=plan)$

0 8 0 0 0 8

x1

0.1250 0.000 0.000

0.0000 0.125 0.000

0.0000 0.000 0.125

-0.0625 0.000 0.000

-0.0625 0.000 0.000

0.0000 0.000 0.000

Nombre d'essais du PCC

Nombre de facteurs (k)	2	3	4	5	6
Plan factoriel complet ou fractionnaire	2^2	2^3	2^4	2^{5-1}	2^{6-1}
Nombre de points du plan factoriel : $n_f = 2^{k-p}$	4	8	16	16	32
Niveau codé des points axiaux : $\alpha = \sqrt[4]{n_f}$	1.414	1.682	2	2	2.378
Nombre de points axiaux : $n_{\alpha} = 2k$	4	6	8	10	12
Nombre de points au centre : n_0					
cas de l'orthogonalité	8	9	12	10	15
cas de la précision uniforme	5	6	7	6	9
Nombre total de points $(n_f + n_\alpha + n_0)$					
orthogonalité	16	23	36	36	59
précision uniforme	13	20	31	32	53

16/24

Surface de réponse

Modèles et plan

(Intercept)

Plan Composites Centrés

 $x2 I(x1^2) I(x2^2) I(x1 * x2)$

0.1250

Surface de réponse

17/24

0.00

0.00

0.00

0.00

0.00

0.25

Modèle de régression

Plan Composites Centrés

$$Y_{i} = \beta_{0} + \sum_{j=1}^{k} \beta_{j} x_{ij} + \sum_{j=1}^{k} \beta_{jj} x_{ij}^{2} + \sum_{j=1}^{k} \sum_{l=j+1}^{k} \beta_{jl} x_{ij} x_{il} + \varepsilon_{i}$$

Décomposition de la variabilité :

Modèles et plan

- effets linéaires seuls
- effets quadratiques seuls
- interactions seules
- résiduelle qui se décompose en 2 termes (car n_0 vraies répétitions, pts au centre):
 - erreur pure : variance des Y pour pts au centre $(n_0 1)$ ddl : estimation de la véritable répétabilité expérimentale
 - erreur d'ajustement : erreur résiduelle moins l'erreur pure $(ddl_{aiustement} = ddl_{résiduelle} - ddl_{erreur}$ pure)

Introduction

-0.0625 -0.0625

0.0000 0.0000

0.0000

0.0000

Modèle de régression : tests

Tests des effets linéaires, quadratique ou des interactions

 H_0 : Pas d'effet d'une variable ou d'un groupe de variables

 H_1 : Effet de la variable ou du groupe de variables

$$F_{var} = rac{CM_{var}}{CM_{residuelle}}$$
 sous $H_0, \ \mathcal{L}(F_{var}) = F_{ddI_{var}}^{ddI_{residuelle}}$

• Test d'ajustement du modèle :

 H_0 : Le modèle est bien ajusté

 H_1 : Les écarts au modèle ne peuvent pas s'expliquer uniquement par la variabilité résiduelle

$$F_{ajust} = \frac{CM_{ajust}}{CM_{pure}}$$
 sous H_0 , $\mathcal{L}(F_{ajust}) = F_{ddI_{pure}}^{ddI_{ajust}}$

⇒ une erreur d'ajustement significative incite à changer de modèle (ajout d'effets quadratiques, etc.)

18 / 24

Plan composite centré avec le package rsm

Plan pour 2 facteurs:

Residuals 10 3.708 0.3708

Lack of fit 3 1.833 0.6111 2.2815 0.1662512 ## erreur d'ajustement

Pure error 7 1.875 0.2679 ## erreur pure

Multiple R-squared: 0.9463, Adjusted R-squared: 0.9194 F-statistic: 35.21 on 5 and 10 DF, p-value: 4.911e-06

2 6.500 3.2500 8.7640 0.0063261

20 / 24

Introduction

PO(x1, x2)

Modèles et plan

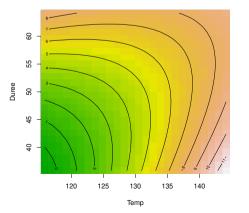
TWI(x1, x2) 1 9.000 9.0000 24.2694 0.0005991

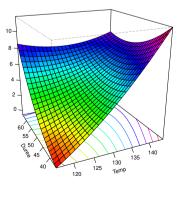
Plan Composites Centrés

Surface de réponse

Représentation des surfaces de réponse

- > contour(CR.rsm,~x1+x2,image=TRUE)
- > persp(CR.rsm,~x1+x2,col=rainbow(50), contours="colors")





interaction

effets quadratiques

Pb de visualisation avec 3 variables ou plus : tracer le graphe pour 2 variables les autres étant fixées à leur valeur centrale ou à l'optimum

Plan composite centré avec le package rsm

```
Estimate Std. Error t value Pr(>|t|)
(Intercept) 4.62500
                       0.21530 21.4815 1.066e-09 ***
             2.23744
                       0.21530 10.3921 1.116e-06 ***
x1
x2
             1.10355
                       0.21530 5.1256 0.0004470 ***
x1:x2
            -1.50000
                       0.30448 -4.9264 0.0005991 ***
x1^2
             0.50000
                       0.21530 2.3223 0.0426035 *
x2^2
             0.75000
                       0.21530 3.4835 0.0058867 **
```

Modèles et plan

Recherche de l'optimum :

$$\begin{cases} \frac{\partial Y}{\partial x_1} = 0\\ \frac{\partial \tilde{Y}}{\partial x_2} = 0 \end{cases} \begin{cases} 2.237 - 1.5x_2 + 2 \times 0.5 \times x_1 = 0\\ 1.104 - 1.5x_1 + 2 \times 0.75 \times x_2 = 0 \end{cases}$$

$$x_2 = (2.237 + x_1)/1.5$$

1.104 - 1.5 x_1 + 1.5 × (2.237 + x_1)/1.5 = 0 \Rightarrow x_1 = 6.682 \Rightarrow x_2 = 5.946

Stationary point of response surface: ## optimum

6.681981 5.946278

Eigenanalysis: ## vp ttes < 0 ==> point stationnaire = maximum \$values ## vp ttes > 0 ==> point stationnaire = minimum [1] 1.3853453 -0.1353453 ## vp >0 et <0 ==> point stationnaire = point 216/1246

Introduction

Introduction

Modèles et plan

Plan Composites Centrés

Surface de réponse

Construction séquentielle du plan

- 1 construire le plan factoriel et les points au centre
- 2 à partir des points au centre, l'erreur pure permet de savoir si le travail réalisé est bon
- 3 les points au centre permettent de savoir si les effets sont linéaires ou non; si non linéaires, ajouter les points en étoile
- 4 peut-on supposer que les effets quadratiques sont nuls?

 Introduction
 Modèles et plan
 Plan Composites Centrés
 Surface de réponse

 ○○○
 ○○○
 ○○○○○○○
 ○○○○○○○

Plan de Box-Benhken

Mode de construction :

- construire un plan complet pour chaque couple de 2 facteurs, les autres facteurs étant à la moyenne
- ajouter des points au centre

Avantages :

- 3 niveaux par variable (vs 5 pour PCC)
- travail séquentiel possible : permet de rajouter des facteurs (fixés au niveau moyen avant)
- > library(rsm)
- > Benhken <- bbd(3)

Exemple avec 3 facteurs