# Исследование D-оптимального плана для CES-функций

Мальков Роман Дмитриевич, гр.20.Б04-мм

Санкт-Петербургский государственный университет Прикладная математика и информатика Кафедра статистического моделирования

Научный руководитель: к.ф.-м.н., доцент Шпилёв П.В. Рецензент: к.ф.-м.н., лектор Кардиффского Университета Пепелышев А.Н.

Санкт-Петербург, 2024

### Введение

#### Эластичность замещения

Эластичность замещения — показатель, характеризующий соотношение затрат заменяющих друг друга факторов производства при неизменном объёме выпуска продукции.

#### Задачи

- Найти вид локально D-оптимального плана для функции с постоянной эластичностью замещения производственных мощностей.
- Найти области, в которых D-оптимальный план является насыщенным и избыточным.

### План эксперимента

#### Результат эксперимента:

$$y_i = \eta(x_i, \theta) + \epsilon_i, i = 1, \dots, N, \tag{1}$$

где  $\eta(x_i,\theta)$  — функция регрессии,  $\theta=(\theta_1,\ldots,\theta_p)^T$ ,  $(\epsilon_1,\ldots,\epsilon_N)^T$  — ошибка наблюдений,  $x_1,\ldots,x_N\in\mathbb{X}$  — условия проведения эксперимента.

**Непрерывный (приближенный) план эксперимента** — это вероятностная мера

$$\xi = \begin{pmatrix} x_1 & \dots & x_n \\ \omega_1 & \dots & \omega_n \end{pmatrix}, x_i \in \mathbb{X}, i = 1, 2, \dots, n,$$

причем  $x_i \neq x_j$  при  $i \neq j$ ,  $\omega_i \geq 0, \sum_{i=1}^n \omega_i = 1$ ,  $\omega_i$  — весовые коэффициенты, а n — число попарно различных точек в плане.

### Основы планирования

#### Информационная матрица плана

$$M(\xi) = \int_{\mathbb{X}} f(x) f^{T}(x) \xi(dx),$$

где f(x) — вектор частных производных по параметру,

$$f_i(x) = \frac{\partial \eta(x_i, \theta)}{\partial \theta_i} \in \mathbb{R}^p.$$

#### Критерий D-оптимальности

План  $\xi^*$  локально D-оптимален, если

$$\sup_{\xi \in \Xi_H} \Phi(\xi) = \sup_{\xi \in \Xi_H} \log |\mathcal{M}(\xi)| = \Phi(\xi^*),$$

где  $\Xi_H$  — множество невырожденных планов.

### Теорема Уитла

#### Teopeмa (Whittle 1973)

Пусть  $\Phi$  — функционал, удовлетворяющий условиям критериям D-оптимальности, тогда

- Локальная D-оптимальность плана  $(\xi^*)$  определяется тремя эквивалентными утверждениями:
  - **1**  $\xi^*$  максимизирует  $\Phi(\xi)$ ;
  - 2  $\xi^*$  минимизирует  $\sup_{x \in X} d(x, \xi)$ ;
- Носитель локально D-оптимальной меры  $\xi^*$  содержится в множестве  $x \in X$ , для которого почти всюду  $d(x, \xi^*) = p$ ,

где 
$$d(x, \xi^*) = f^{\mathrm{T}}(x) \mathbf{M}^{-1}(\xi^*) f(x)$$
.

## Математическая модель

#### CES-функция

$$\eta(t,\theta) = (\theta_1 t_1^{\theta_3} + (1-\theta_1) t_2^{\theta_3})^{\frac{1}{\theta_3}}, \mathbb{T} = [0,T_1] \times [0,T_2].$$

Было рассмотрено  $\mathbb{T} = [0,1] \times [0,1]$ , используя замену  $t_i = e^{-x_i}$ :

$$\eta(x,\theta) = (\theta_1 e^{-x_1 \theta_3} + (1 - \theta_1) e^{-x_2 \theta_3})^{\frac{1}{\theta_3}}, \mathbb{X} = [0, b_1] \times [0, b_2]$$

Альтернативно, при  $\mathbb{T}=[1,T_1] imes[1,T_2]$ ,  $t_i=e^{x_i}$ ,  $\widetilde{x_i}=b_i-x_i$ :

$$\eta(\widetilde{x},\widetilde{\theta}) = C \cdot (\widetilde{\theta_1} e^{-\widetilde{x_1}\theta_3} + (1 - \widetilde{\theta_1}) e^{-\widetilde{x_2}\theta_3})^{\frac{1}{\theta_3}}, \mathbb{X} = [0, b_1] \times [0, b_2].$$

## Вид D-оптимального плана

• Насыщенный план 1-го типа:

$$\xi^* = \begin{pmatrix} (f_{11}(\theta), 0) & (0, f_{12}(\theta)) \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

• Насыщенный план 2-го типа:

$$\xi^* = \begin{pmatrix} (0, f_{22}(\theta)) & (0, f_{23}(\theta)) \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

• Насыщенный план 3-го типа:

$$\xi^* = \begin{pmatrix} (f_{31}(\theta), 0) & (f_{33}(\theta), 0) \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

• Избыточный план:

$$\xi^* = \begin{pmatrix} (g_1(\theta), 0) & (0, g_2(\theta)) & (0, g_3(\theta)) \\ \omega_1 & \omega_2 & \omega_3 \end{pmatrix}$$

## Поведение экстремального полинома

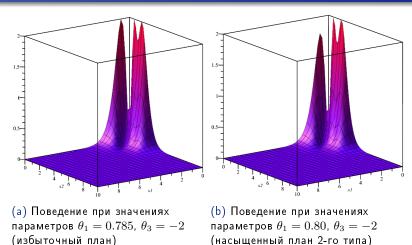


Рис.: Поведение экстремальных полиномов D-оптимального плана CES-функции для различных значениях параметров  $\theta_1$ ,  $\theta_3$  при ограничениях  $b_1 = b_2 = 10$ 

### Области избыточности плана

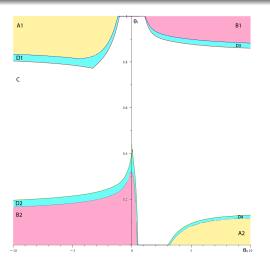


Рис.: Области насыщенности D-оптимального плана при ограничениях  $b_1=5,\ b_2=1$  на область планирования:

#### Области избыточности плана

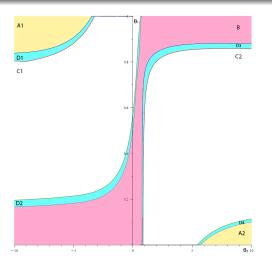


Рис.: Области насыщенности D-оптимального плана при ограничениях  $b_1=10,\,b_2=0.5$  на область планирования:

#### Области избыточности плана

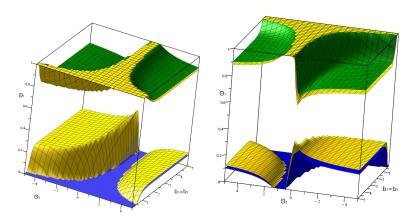
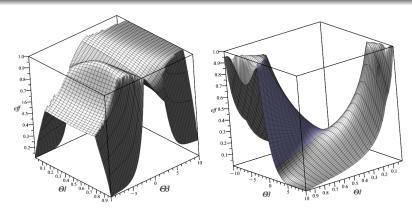


Рис.: График зависимости насыщенности D-оптимального плана от параметра b при ограничении  $b_1 = b_2 = b$ :

# Эффективность планов



(a) Эффективность D-оптимального плана при  $heta_1 = 0.1, \; heta_3 = 7$ 

(b) Эффективность D-оптимального плана при  $\theta_1 = 0.6, \; \theta_3 = -2.5$ 

Рис.: Графики эффективности различных планов при ограничении  $b_1=b_2=1$ :

### Заключение

- Найдены возможные представления локально
  D-оптимальных планов для модели CES-функции
- Получено аналитическое выражение для вида насыщенных D-оптимальных планов
- Продемонстрировано, что при оптимальном выборе параметров и границ области планирования, возможно выбрать насыщенный D-оптимальный план
- Реализованы процедуры в программном пакете Maple, находящие границы областей насыщенности и избыточности плана dx.doi.org/10.5281/zenodo.11353157