

METAMODELISATION PAR PROCESSUS GAUSSIEN - TP

EXERCICE 1 : Simulation des trajectoires d'un processus gaussien de moyenne et covariance données

1.a) Soit $Z(t)_{t \in \mathbb{R}}$ un processus gaussien centré stationnaire de covariance $C(t, t') = \sigma^2 R(t - t')$.

- covariance gaussienne : simuler des réalisations de $Z(t)$ de $N = 200$ points sur $[0 ; 1]$ avec $\sigma^2 = 0.5$ et $R(h) = e^{-\frac{h}{\theta}}$. Prendre $\theta = 0.05$ puis $\theta = 0.2$.
- covariance exponentielle : simuler des réalisations de $Z(t)$ de $N = 200$ points sur $[0 ; 1]$ avec $\sigma^2 = 0.5$ et $R(h) = e^{-\frac{|h|}{\theta}}$. Prendre $\theta = 0.05$ puis $\theta = 0.2$.
- covariance gaussienne avec effet de pépite : simuler des réalisations de $Z(t)$ de $N = 200$ points sur $[0 ; 1]$ avec $\sigma^2 = 0.5$ et $R(h) = e^{-\left(\frac{h}{\theta}\right)^2} + \lambda \delta$. Prendre $\lambda = 0.2$ et $\theta = 0.05$ puis $\theta = 0.2$.

1.b) Soit $Z(x)_{x \in \mathbb{R}^2}$ un processus gaussien centré stationnaire de covariance $C(x, x') = \sigma^2 R(x - x')$.

- covariance gaussienne isotrope : simuler des réalisations de $N = 50 \times 50$ points sur $[0 ; 1] \times [0 ; 1]$ avec $\sigma^2 = 0.5$ et $R(h) = e^{-\frac{\|h\|^2}{\theta}}$. Prendre $\theta = 0.1$.
- covariance gaussienne anisotrope : simuler des réalisations de $N = 50 \times 50$ points sur $[0 ; 1] \times [0 ; 1]$ avec $\sigma^2 = 0.5$ et $R(h) = e^{-\sum_{i=1}^2 \left(\frac{h_i}{\theta_i}\right)^2}$. Prendre $\theta_1 = 0.1$ et $\theta_2 = 0.03$.
- covariance exponentielle anisotrope : simuler des réalisations de $N = 50 \times 50$ points sur $[0 ; 1] \times [0 ; 1]$ avec $\sigma^2 = 0.5$ et $R(h) = e^{-\sum_{i=1}^2 \frac{|h_i|}{\theta_i}}$. Prendre $\theta_1 = 0.1$ et $\theta_2 = 0.03$.

EXERCICE 2 : Construction d'un métamodèle PG à partir d'une base d'apprentissage en dimension 1

On considère la fonction analytique 1D sur $[0 ; 1]$:

$$f(x) = \sin(30(x - 0.9)^4) \cos(2(x - 0.9)) + \frac{x - 0.9}{2}$$

Appliquer la méthodologie suivante :

- **Etape 0 : Représentation de la fonction sur $[0 ; 1]$ => constitution de la base de test**
 - Evaluer f sur 100 points équirépartis et tracé de f

- **Etape 1 : Construction d'un plan d'expériences et évaluation de f sur ce plan => constitution de la base d'apprentissage**
 - Faire varier la taille du plan de la base de $N = 10$ à 30 points
 - Faire varier le type de plan : points équirépartis sur $[0 ; 1]$, tirage aléatoire uniforme

- **Etape 2 : Estimation des paramètres du métamodèle PG**

Soit $Z(x)_{x \in [0;1]}$ un processus gaussien de moyenne constante et de covariance stationnaire de type Matern5/2.

Construire le métamodèle basé sur Z conditionnellement aux points de la base d'apprentissage

 - Estimation des paramètres du métamodèle
 - Calcul et tracé du prédicteur sur la base de test
 - Calcul et tracé du MSE sur la base de test
 - Calcul du Q^2 sur la base de test

 -

- **Etape 3 (optionnelle) : Estimation des paramètres du métamodèle PG**

Estimation des hyperparamètres par maximum de vraisemblance :

tracer $\varphi(\theta) = \left| \Sigma_{s,\theta} \right|^{-\frac{1}{N}} \sigma^{2*}(\theta)$ et retrouver la valeur optimale de θ .

- **Etape 4 (optionnelle) : planification adaptative**

Trouver le point x où le MSE est maximal et l'ajouter à la base d'apprentissage. Mettre à jour le métamodèle (estimation des hyperparamètres, construction du prédicteur et du MSE). Tracé du prédicteur et du MSE comme à l'étape 2.

EXERCICE 3 : Construction d'un métamodèle PG à partir d'une base d'apprentissage en dimension 2

On considère la fonction analytique schwefel2D sur $[-200 ; 200]^2$:

$$f(x_1, x_2) = -x_1 \sin(\sqrt{|x_1|}) - x_2 \sin(\sqrt{|x_2|})$$

Appliquer la méthodologie suivante :

- **Etape 0 : Représentation de la fonction sur $[-200 ; 200]^2 \Rightarrow$ constitution de la base de test**
 - Evaluer f sur une grille de 70×70 points équirépartis et tracé de f

- **Etape 1 : Construction d'un plan d'expériences et évaluation de f sur ce plan \Rightarrow constitution de la base d'apprentissage**
 - Faire varier la taille du plan de la base de $N = 70$ à 100 points
 - Faire varier le type de plan : tirage aléatoire uniforme, plan hypercubes latins

- **Etape 2 : Estimation des paramètres du métamodèle PG**

Soit $Z(x)_{x \in [0;1]}$ un processus gaussien centré stationnaire de covariance Matern3/2.

Construire le métamodèle basé sur Z conditionnellement aux points de la base d'apprentissage.

 - Calcul et tracé du prédicteur sur la base de test
 - Tracé de l'erreur (valeur absolue) sur la base de test
 - Calcul du Q^2 sur la base de test

EXERCICE 4 : Utilisation d'un métamodèle PG pour l'analyse de sensibilité

On considère la fonction analytique Ishigami :

$$f(X_1, X_2, X_3) = \sin X_1 + 7(\sin X_2)^2 + 0.1X_3^4 \sin X_1$$

Avec X_i uniforme sur $[-\pi; \pi]$, pour $i = 1, \dots, 3$.

- **Etape 0 : Calcul analytique des indices de sensibilité**
 - Calculer les indices de Sobol du 1^{er} et du 2nd ordre théoriques.
 - Calculer les indices de Sobol totaux

- **Etape 1 : Construction d'un plan d'expériences et évaluation de f sur ce plan => constitution de la base d'apprentissage**
 - Construire un plan LHS de $N = 70$ à 100 points

- **Etape 2 : Construction du métamodèle PG et contrôle de sa qualité de prédiction**

Construire le métamodèle basé sur Z conditionnellement aux points de la base d'apprentissage.

 - Calcul du Q^2 sur une base de test
 - Calcul du Q^2 par validation croisée sur la base d'apprentissage

- **Etape 3 : Calcul des indices de sensibilité**

Estimer les indices de Sobol du 1^{er} ordre et totaux en utilisant le métamodèle
Comparer les valeurs estimées avec le métamodèle et les valeurs théoriques