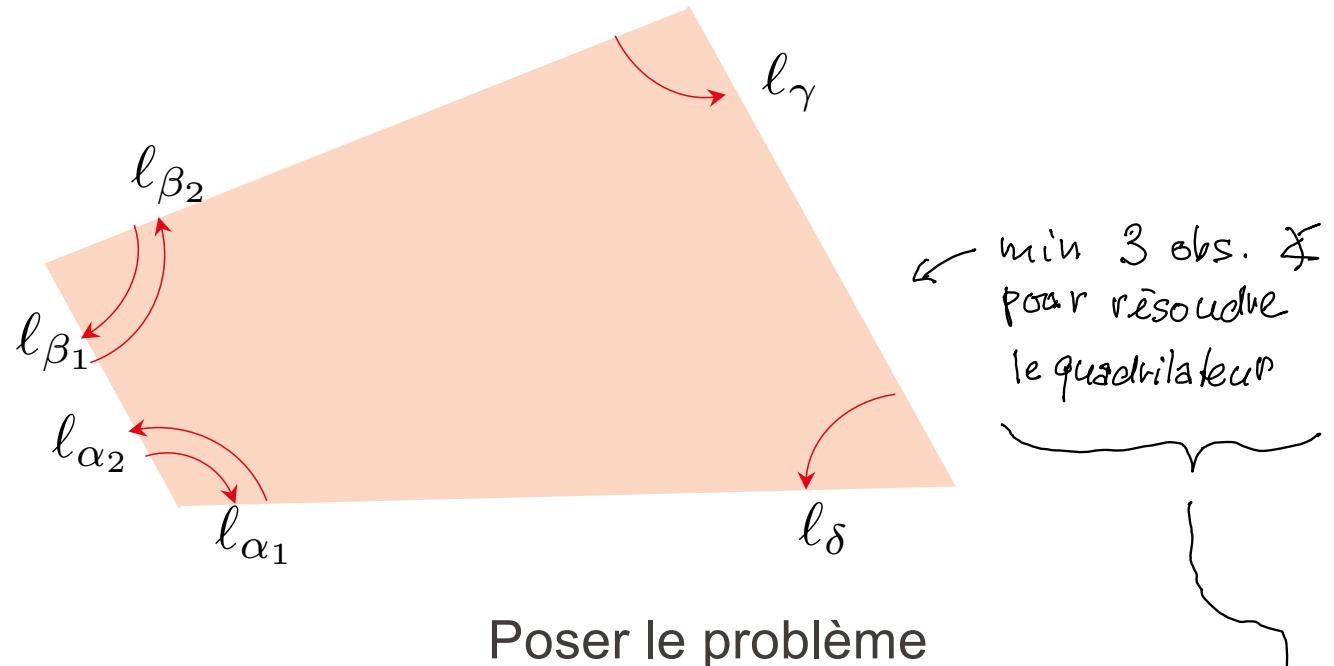


Exemple - Quadrilatère



- Observations

$$\alpha 2\times, \beta 2\times, \gamma, \delta = 6 \text{.} \approx n$$

$$\sigma_\alpha = \sigma_\beta = \sigma_\gamma = \sigma_\delta = \sigma_a$$

- Solution(s)

- A. Proposez vous-même (en group de 3 ou 2)
- B. Montrez-le au tableau

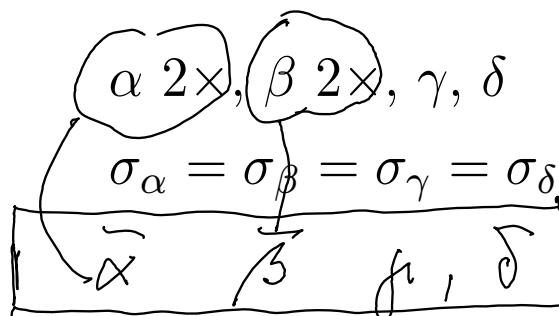
Poser le problème

1. Surdétermination, $r = ? (n - 3) = 3$
2. Choix des conditions, $w = ?$
3. Modèle stochastique = ?

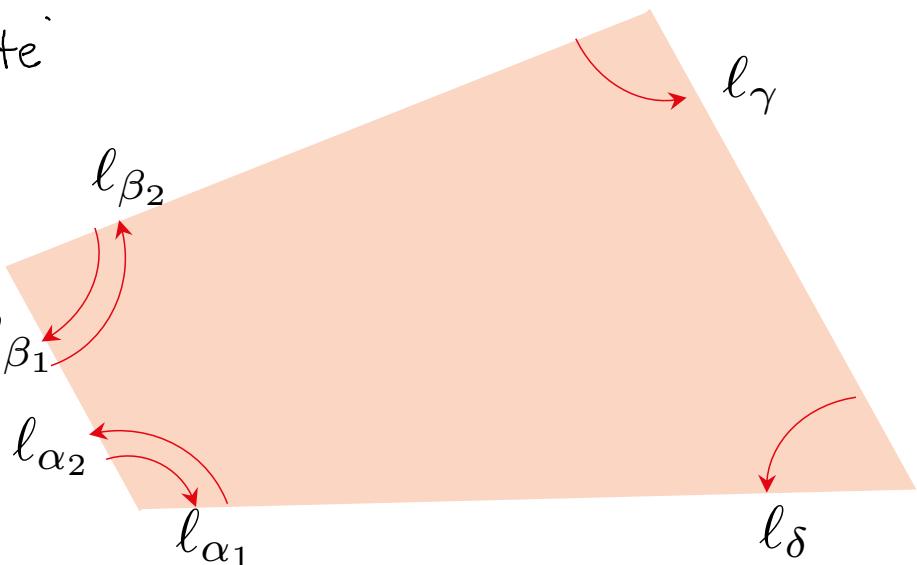
- Indications

- Quels sont les poids d' α et β bêta par rapport à γ et δ ?

Exemple - Quadrilatère



Solution (juste mais pas optimale) par la moyenne des $\alpha_{1,2}, \beta_{1,2}$



Indications

- Quels sont les poids d' α et β bêta par rapport à γ et δ ?

$$\bar{l}_\alpha = \frac{1}{2} l_{\alpha_1} + \frac{1}{2} l_{\alpha_2} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} l_{\alpha_1} \\ l_{\alpha_2} \end{bmatrix}$$

$$\sigma_{\bar{l}_\alpha}^2 = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_{\alpha_1}^2 & 0 \\ 0 & \sigma_{\alpha_2}^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1/2 \\ 1/2 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \sigma^2$$

$$P_{\bar{l}_\alpha} = \frac{1}{\sigma_{\bar{l}_\alpha}^2} = 2 \times P_{\bar{\alpha}}$$

après la moyenne $n \rightarrow 4$

$$r = n-3 = 1$$

$$Q = \begin{bmatrix} 0.5 & & & \\ & 0.5 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{bmatrix}$$

$$l_{\bar{\alpha}} + l_{\bar{\beta}} + l_{\bar{\gamma}} + l_{\bar{\delta}} = 400$$

$$-v_{\bar{\alpha}} - v_{\bar{\beta}} - v_{\bar{\gamma}} - v_{\bar{\delta}} = 0$$

Procédé

- exprimer le modèle *fonctionnel*
- exprimer le modèle *stochastique*

détails dans "quadri_cundi_py" sur Moodle

$$l = \begin{bmatrix} l_{\bar{\alpha}} \\ l_{\bar{\beta}} \\ l_{\bar{\gamma}} \\ l_{\bar{\delta}} \end{bmatrix}$$

Exemple - Quadrilatère

α 2x, β 2x, γ, δ

$$\sigma_\alpha = \sigma_\beta = \sigma_\gamma = \sigma_\delta = \sigma_a$$

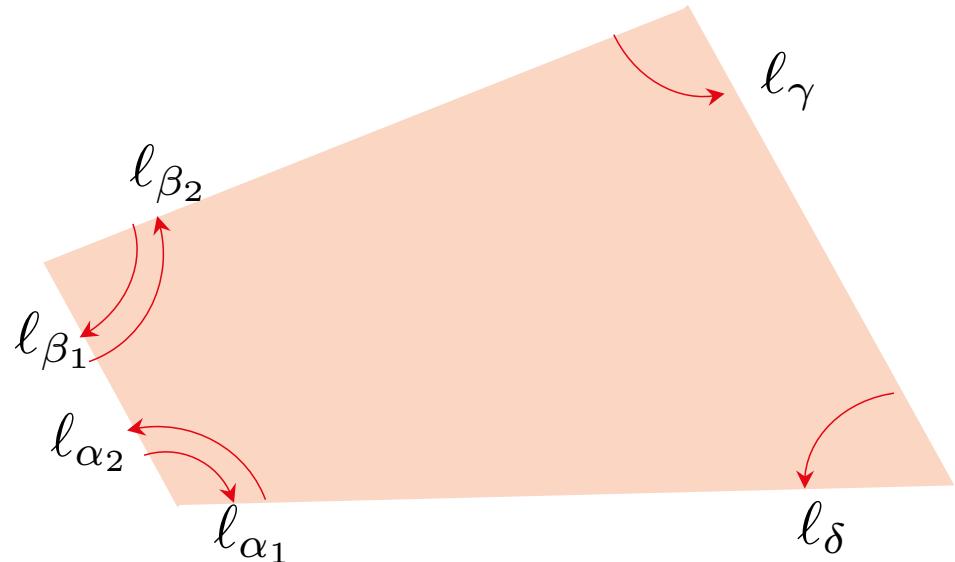
$$\ell^T = [l_{\alpha_1} \ l_{\alpha_2} \ l_{\beta_1} \ l_{\beta_2} \ l_\gamma \ l_\delta]$$

I. Modèle fonctionnel (option)

$$\checkmark \quad \checkmark \quad \checkmark \quad \checkmark \\ l_{\alpha_1} + l_{\beta_1} + l_\gamma + l_\delta - 400 = 0$$

$$\checkmark \quad \checkmark \\ l_{\alpha_1} - l_{\alpha_2} = 0$$

$$\checkmark \quad \checkmark \\ l_{\beta_1} - l_{\beta_2} = 0$$



■ \mathbf{B}_I

$$B_I = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{\alpha_1} \\ v_{\alpha_2} \\ v_{\beta_1} \\ v_{\beta_2} \\ v_\gamma \\ v_\delta \end{bmatrix}$$

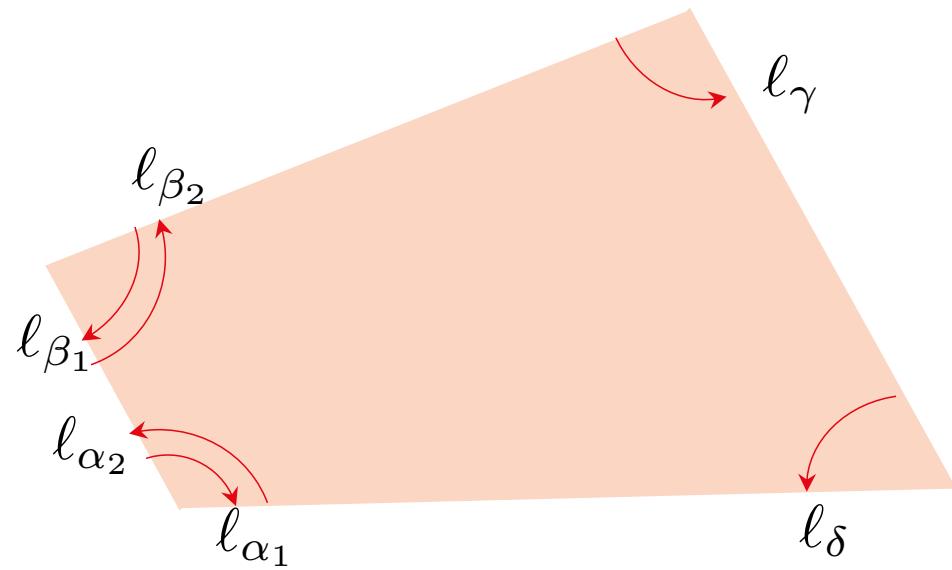
Exemple - Quadrilatère

α 2x, β 2x, γ, δ

$$\sigma_\alpha = \sigma_\beta = \sigma_\gamma = \sigma_\delta = \sigma_a$$

$$\mathcal{Q} = [x_1 \ x_2 \ \beta_1 \ \beta_2 \ \mu \ \delta]$$

II. Modèle fonctionnel (option)



■ $\mathbf{B}_{II.}$

$$(l_{\alpha_1} - v_{\alpha_1}) + (l_{\beta_1} - v_{\beta_1}) + (l_\gamma - v_\gamma) + (l_\delta - v_\delta) - 400 = 0$$

$$(l_{\alpha_1} - v_{\alpha_1}) + (l_{\beta_2} - v_{\beta_2}) + (l_\mu - v_\mu) + (l_\delta - v_\delta) - 400 = 0$$

$$(l_{\alpha_2} - v_{\alpha_2}) + (l_{\beta_2} - v_{\beta_2}) + (l_\mu - v_\mu) + (l_\delta - v_\delta) - 400 = 0$$

$$\mathbf{B}_{II.} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{\alpha_1} \\ v_{\alpha_2} \\ v_{\beta_1} \\ v_{\beta_2} \\ v_\mu \\ v_\delta \end{bmatrix}$$

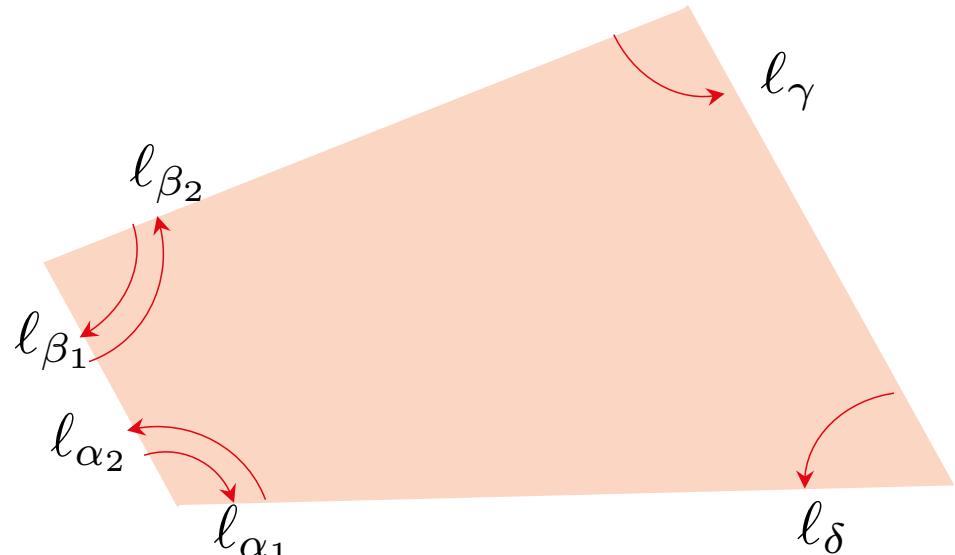
Exemple - Quadrilatère

α 2x, β 2x, γ, δ

$\sigma_\alpha = \sigma_\beta = \sigma_\gamma = \sigma_\delta = \sigma_a$

III. Modèle fonctionnel (option)

fausse 



■ **B_{III.}**

p. ex.

$$\frac{1}{2} l_{\alpha_1} + \frac{1}{2} l_{\alpha_2} + \frac{1}{2} l_{\beta_1} + \frac{1}{2} l_{\beta_2} + l_\gamma + l_\delta = 0$$

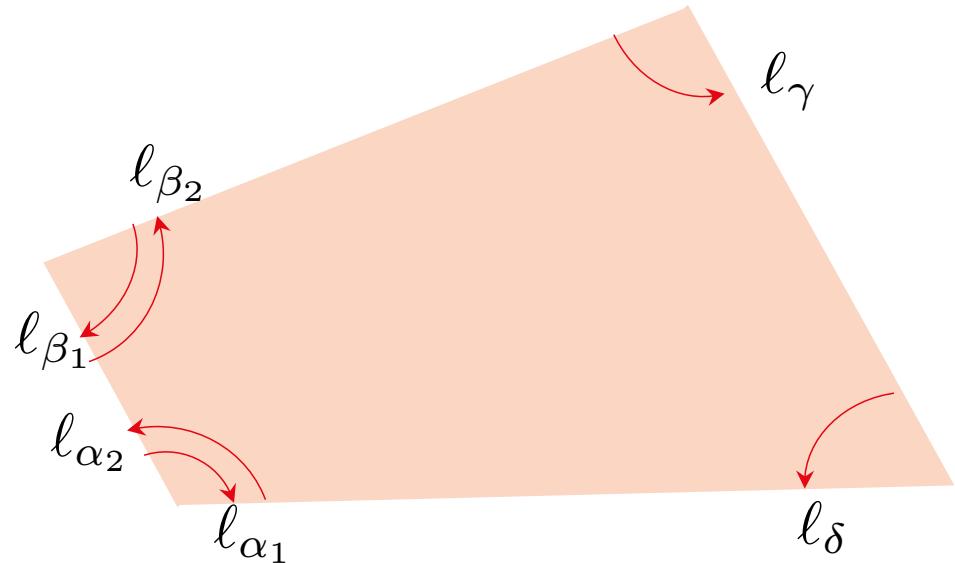
- pourquoi faux ?

- les observations α_1 et α_2 sont pas la même valeur!
- idem pour β_1 et β_2
- or $V_{\alpha_1} \neq V_{\alpha_2}$ & $V_{\beta_1} \neq V_{\beta_2}$

Exemple - Quadrilatère

α 2×, β 2×, γ , δ

$\sigma_\alpha = \sigma_\beta = \sigma_\gamma = \sigma_\delta = \sigma_a$



- Exemple numérique
 - Moodle – quadri_condi.py
 - 3 solutions
 - Via moyenne $\bar{\alpha}$, $\bar{\beta}$, γ , δ , optimale?
 - Direct (une d'option possible)
 - Direct, d'avantage de conditions ?

ME – Exercice : Quadrilatère

- Angles des précision inégale

- Options

- A) pondération des mesures répétées ($r = 1$, \mathbf{P}_{4x4})
- B) **combinaison directe des mesures brutes** ($r = 1$, $\mathbf{P} = \mathbf{I}_6$)
- C) **idem, les répétitions en plus** ($r = 3$, $\mathbf{P} = \mathbf{I}_6$)
- D) **solution simple et élégante** ($r = 3$, $\mathbf{P} = \mathbf{I}_6$)
- E) **condition redondante** ($r = 4$, $\mathbf{P} = \mathbf{I}_6$) → **boum!**

- Avantages, inconvénients, fautes ...

- Code *Python* commenté

- Distinguer le modèle *fonctionnel* et le modèle *stochastique*
- Exprimer toute l'information de façon explicite

