

Calage de modèles, point de vue math-info

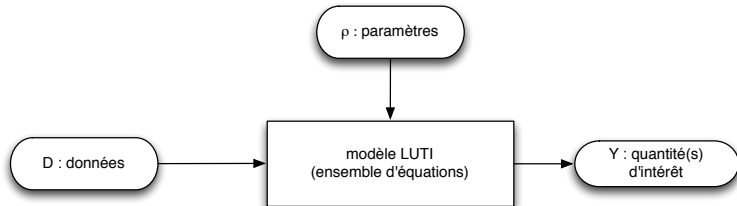
Arthur, Peter, Vincent

MOISE, STEEP, SET

- L'instantiation d'un modèle numérique requiert en général la **détermination** de certains **paramètres** du modèle (calage). Cela peut être effectué :
 - "manuellement"
 - en adoptant les valeurs des paramètres d'une autre instance du modèle
 - par estimation "automatique"
 - par une combinaison de ces méthodes
- Souvent, on applique une procédure itérative :
 - **évaluation** de la qualité des paramètres courants :
 - évaluation "à l'œil"
 - vérification si les paramètres ont des valeurs expectées, respectent des contraintes d'ordre, etc.
 - on fait tourner le modèle sur des données tests et on évalue sa sortie
 - combinaison de ces méthodes
 - selon le résultat de cette évaluation, on met à jour les paramètres
 - on recommence

- Point de vue math-info :
 - Idéalement, on formalise au maximum possible l'évaluation de la qualité des paramètres, *via* :
 - une fonction objectif qui "mesure" leur qualité
 - des fonctions exprimant des contraintes sur les paramètres : bornes sur leurs valeurs, ordonnancement de différents paramètres, etc.
 - Possibilités pour la mise en place de la fonction objectif :
 - mesure du décalage entre sorties du modèle et des observations
 - cette mesure peut être une simple différence, mais idéalement elle se base sur une connaissance de l'incertitude sur les observations
 - toute autre fonction qui décrit la qualité ou la "plausibilité" des paramètres (si pas possible de formuler cela sous forme de contraintes)
- Une fois qu'on a formalisé comment évaluer la qualité des paramètres, on les détermine par optimisation numérique

Soit le modèle $Y = f(D, \rho)$



Cadre général

En supposant qu'on ait défini une fonction objectif

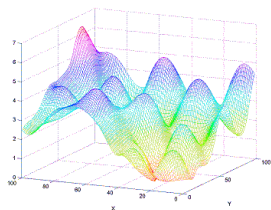
$$g(\rho) : \mathbb{R}^N \mapsto \mathbb{R}$$

Le but est de trouver les valeurs de ρ qui minimisent cette fonction, sous les contraintes suivantes :

- Contraintes d'égalité : $c_i(\rho) = 0$
- Contraintes d'inégalité : $c_j(\rho) < 0$

Les points difficiles

- La non linéarité (plusieurs minima)
- La grande dimension
- Etc.



- Caractéristiques de problèmes ou méthodes d'optimisation :
 - problèmes contraints ou non contraints ;
 - nombre de paramètres et de contraintes ;
 - problèmes avec fonction objectif linéaire, quadratique, non-linéaire ;
 - contraintes linéaires, quadratiques, non-linéaires ;
 - contraintes d'égalité ou d'inégalité (ou les deux) ;
 - type des paramètres : réels, entiers, permutations d'entiers, ...
 - méthodes nécessitant le calcul des dérivées de la fonction de coût ou pas ;
 - méthodes globales vs. méthodes locales ;
 - méthodes déterministes vs. méthodes stochastiques.

- Ingrédients d'une méthodologie d'estimation de paramètres :
 - Fonction objectif
 - Contraintes
 - Données : observations, valeurs par défaut de certains paramètres, etc.
 - Une ou des méthodes d'optimisation
 - Une ou des stratégies, par exemple :
 - découpage du problème, optimisation de certains paramètres puis des autres, etc.
 - détermination des paramètres d'un modèle simplifié (e.g. moindre résolution spatiale, temporelle, descriptive), puis du modèle complet
 - agencement d'étapes automatiques et manuelles
 - etc.

- Problèmes potentiels :
 - Même un calage “parfait” peut donner lieu à des prévisions fausses :
 - modèle inadéquat (ne correspond pas à la réalité du phénomène)
 - données incertaines, trop peu de données
 - → Nécessité de valider
 - La grande dimension ... en entrée
 - ... mais aussi en sortie → difficulté d'analyse des résultats
 - Le manque de données
 - Pas de forme analytique pour g (e.g. si l'évaluation de g requiert qu'un processus dynamique sous-jacent ait convergé)
 - Modèle f stochastique
 - Contrainte pratique : temps de calcul

Schéma global

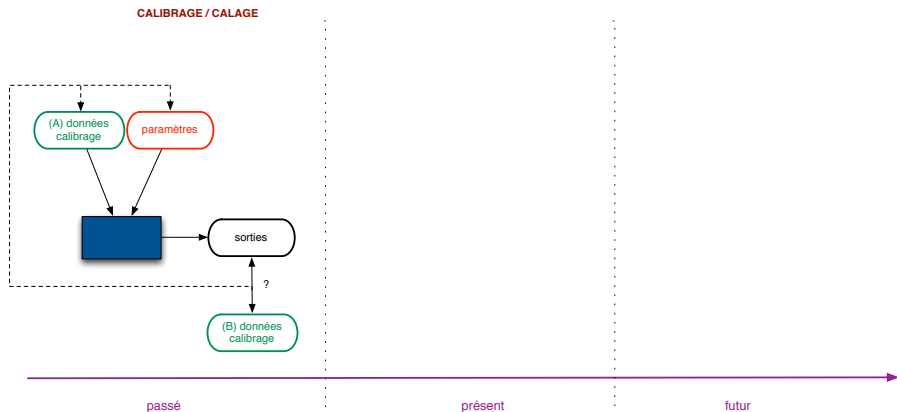


Schéma global

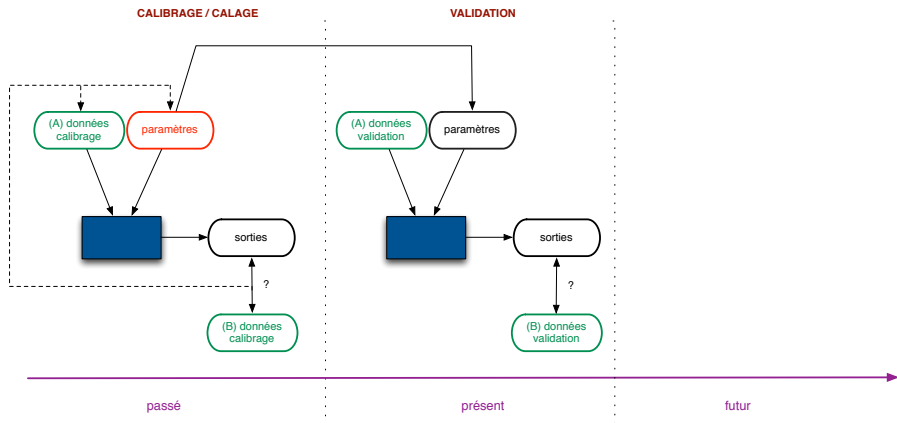


Schéma global

