

معیارهای وضوح تعمیم‌یافته و کمینه انحراف تعمیم‌یافته برای مقایسه طرح‌های کسری نامنظم

فهیمة براتی^۱ و احمد نوراله^۲

چکیده:

یکی از مسائل اساسی که در استفاده از طرح‌های کسری دنبال می‌شود، چگونگی انتخاب طرح بهینه از میان طرح‌های کسری دارای تعداد اجرای برابر است. معیار وضوح، عمومی‌ترین معیار برای مقایسه طرح‌های کسری منظم است. این مقاله به معرفی معیار وضوح تعمیم‌یافته، که تعمیم مفهوم وضوح به حوزه طرح‌های کسری نامنظم است، می‌پردازد. این معیار، ملاک مناسبی برای رتبه‌بندی طرح‌های کسری نامنظم است. همچنین از آن جایی که وضوح تعمیم‌یافته طرح‌های کسری منظم با وضوح این گونه طرح‌ها برابر است از معیار وضوح تعمیم‌یافته می‌توان برای مقایسه طرح‌های کسری منظم و نامنظم با تعداد اجرای برابر نیز استفاده نمود. مزیت دیگر معیار وضوح تعمیم‌یافته این است که ایده‌ای را برای معرفی معیار کمینه انحراف تعمیم‌یافته به دست می‌دهد که معیار اخیر، تعمیم معیار کمینه انحراف است. در خلال مباحث مثال‌هایی برای تشریح کاربرد معیارهای معرفی شده، ارائه شده است.

واژه‌های کلیدی: اختلاط، الگوی طول واژه، تصویرسازی، تعامد، کمینه انحراف، وضوح.

۱ مقدمه

طرح‌های عاملی کسری با عوامل دوسطحی کاربرد وسیعی در آزمایش‌های غربال‌ساز و دیگر بررسی‌های علمی دارند. به منظور نمایش یک طرح کسری n اجرایی برای مطالعه m عامل دوسطحی، معمولاً از یک ماتریس $X_{(n \times m)}$ شامل نشانه‌های $+1$ و -1 استفاده می‌شود. در این گونه ماتریس‌ها هر ستون متناظر با یک عامل، هر نشانه یک سطح عاملی و هر سطر نشان‌دهنده یک ترکیب از سطوح عاملی است. در این مقاله بیشتر طرح‌های کسری متعامد مد نظر قرار می‌گیرند. لیکن معیارهای معرفی شده برای مقایسه‌ی طرح‌های کسری

نامتعامد نیز کاربرد دارند. مقصود از یک طرح کسری متعامد، طرحی است که تعداد عناصر $+1$ و -1 در هر ستون ماتریس آن یکسان هستند و همچنین در هر زیرماتریس $2 \times n$ از ماتریس مورد اشاره، چهار ترکیب $(+1, +1)$ ، $(-1, +1)$ ، $(+1, -1)$ و $(-1, -1)$ به تعداد دفعات برابر در قالب سطرها، ظاهر می‌گردند.

طرح‌های کسری به دو دسته منظم و نامنظم تقسیم می‌شوند. یک طرح کسری را منظم می‌نامند اگر بتوان آن را با استفاده از روابط معرف تعریف کرد. طرح‌های کسری منظم دوسطحی الگوی هم‌اثری ساده‌ای دارند که

^۱ کارشناس ارشد آمار، دانشگاه اصفهان
^۲ عضو هیئت علمی گروه آمار، دانشگاه اصفهان

متعددی معرفی شده‌اند که از آن جمله می‌توان به معیارهای وضوح تعمیم‌یافته^۶ و کمینه انحراف تعمیم‌یافته^۷ [۲]، معیار کمینه انحراف G_2^8 [۸] و معیار کمینه انحراف MDS^9 [۴]، اشاره کرد. این مقاله به معرفی معیارهای پیشینه وضوح تعمیم‌یافته و کمینه انحراف تعمیم‌یافته [۲] می‌پردازد. این دو معیار به ترتیب تعمیم معیارهای پیشینه وضوح و کمینه انحراف هستند.

قسمت‌های مختلف مقاله حاضر به شرح زیر تنظیم شده است. در بخش (۲) به معرفی معیار وضوح تعمیم‌یافته برای طرح‌های کسری نامنظم می‌پردازیم و در بخش (۳) توجیه آماری استفاده از این معیار برای مقایسه طرح‌های کسری نامنظم را ارائه می‌نماییم. در بخش (۴) نیز به معرفی معیار کمینه انحراف تعمیم‌یافته خواهیم پرداخت. در خلال مباحث مطرح شده، مثال‌هایی را برای روشن شدن کاربرد معیارهای معرفی شده ارائه خواهیم کرد. برای حل این مثال‌ها از برنامه‌نویسی در نرم‌افزار *MATLAB* استفاده شده است.

۲ اختصاص وضوح به طرح‌های کسری نامنظم

از نقطه نظر تصویری یک طرح منظم دارای وضوح r است اگر در تصویر آن بر روی هر $r-1$ عامل همه‌ی 2^{r-1} ترکیبات $(r-1)$ -تایی از عناصر 1 و -1 به تعداد دفعات مساوی در قالب سطرها ظاهر شوند. مقصود

طبق آن هر دو اثر عاملی یا متعامدند و یا کاملاً هم‌اثر می‌باشند. تعداد اجراها در این‌گونه طرح‌ها برابر توانی از ۲ است. در مقابل، طرح‌های کسری نامنظم دارای الگوی هم‌اثری پیچیده هستند به این معنی که در این طرح‌ها اثراتی وجود دارد که نه کاملاً هم‌اثر و نه متعامدند. تعداد اجراها در طرح‌های کسری نامنظم متعامد مضربی از ۴ است. طرح‌های پلاکت-برمن^۳ [۶] و طرح‌هایی که با استفاده از ماتریس‌های هادامارد^۴ ساخته می‌شوند (طرح‌های هادامارد) مثال‌هایی از طرح‌های کسری نامنظم هستند.

یکی از مسائل اساسی که در استفاده از طرح‌های کسری دنبال می‌شود چگونگی انتخاب طرح بهینه از میان طرح‌های دارای تعداد اجرای مساوی است. معیار پیشینه‌ی وضوح^۵ عمومی‌ترین معیار برای مقایسه‌ی طرح‌های کسری منظم است. وضوح یک طرح کسری منظم برابر طول کوتاه‌ترین واژه در رابطه معرف آن طرح، تعریف می‌شود [۱]. طرح‌های دارای وضوح کمتر، واژه‌های معرف کوتاه‌تری دارند که به تبع آن اثرات مراتب پایین‌تر در آن‌ها هم‌اثر می‌شوند. از طرفی با توجه به اصل سلسله مراتبی بودن اثرات، اثرات مراتب پایین‌تر شانس بیشتری برای معنی‌دار بودن دارند. بنابراین انتخاب طرحی که موجب هم‌اثری اثرات مراتب پایین می‌شود مطلوب نیست.

برای انتخاب طرح‌های نامنظم نیز تاکنون معیارهای

^۳ Plackett-Burman designs

^۴ Hadamard matrices

^۵ Resolution

^۶ Generalized resolution

^۷ Generalized minimum aberration

^۸ G_2 Minimum aberration

^۹ MDS Minimum aberration

تعریف می‌کنیم

$$J_k(S) = |j_k(S)| = \left| \sum_{i=1}^n x_{ih_1} x_{ih_2} \cdots x_{ih_k} \right|, \quad (1)$$

که در آن $| \cdot |$ نماد قدر مطلق است. واضح است که در طرح‌های متعامد $J_1(S) = J_2(S) = \cdots = 0$ خواهد بود. حال طرح، منظم یا نامنظم، D را در نظر بگیرید و فرض کنید r کوچک‌ترین عدد صحیحی باشد که برای آن $\max_{|S|=r} J_r(S) > 0$ است، که در این جا $|S|$ نشان دهنده تعداد اعضای مجموعه S است. همچنین $\max_{|S|=r} J_r(S)$ برابر مقدار بیشینه $J_r(S)$ در بین همه مجموعه‌های شامل r ستون از X می‌باشد. وضوح تعمیم‌یافته D به صورت زیر تعریف می‌شود

$$GR(D) = r + \left[1 - \frac{\max_{|S|=r} J_r(S)}{n} \right]. \quad (2)$$

از آن جایی که برای همه مقادیر r ، $0 \leq J_r(S) \leq n$ است، $r \leq GR(D) < r + 1$ می‌باشد. همچنین با توجه به این که در طرح‌های متعامد $J_1(S) = J_2(S) = \cdots = 0$ است، در این گونه طرح‌ها $GR(D) \geq 3$ با استفاده از معیار بیشینه وضوح تعمیم‌یافته، طرح‌های دارای وضوح تعمیم‌یافته بالاتر ترجیح داده می‌شوند.

در صورتی که طرح D یک طرح منظم باشد، برای هر زیرمجموعه k عضوی $S = \{x_{h_1}, x_{h_2}, \dots, x_{h_k}\}$ از ستون‌های X برابر صفر یا n خواهد بود. رابطه $J_k(S) = 0$ نشان دهنده متعامد بودن ستون‌های عضو S است و $J_k(S) = n$ نمایانگر این است که عوامل متناظر با k ستون عضو S یک واژه معرف به طول k

از تصویر یک طرح عاملی m —عاملی بر هر زیرمجموعه p —عضوی از عوامل آن زیرطرحی است که با حذف $m - p$ عامل دیگر طرح به دست می‌آید.

برای تعمیم مفهوم وضوح در طرح‌های نامنظم از منظر تصویری وضوح طرح‌های منظم استفاده می‌کنیم. به این ترتیب می‌توان گفت که یک طرح عاملی نامنظم دارای وضوح تعمیم‌یافته r است اگر در تصویر آن بر روی هر $r - 1$ عامل همه 2^{r-1} ترکیبات $(r - 1)$ —تایی از عناصر $+1$ و -1 به تعداد دفعات مساوی در قالب سطرها ظاهر شوند. بنابراین یک طرح کسری نامنظم با وضوح تعمیم‌یافته r یک آرایه متعامد 1° دوسطحی با توان $r - 1$ خواهد بود. (یک آرایه متعامد دوسطحی با توان t یک ماتریس شامل عناصر $+1$ و -1 است که در هر زیرماتریس شامل t ستون از آن، همه 2^t ترکیب t —تایی از عناصر $+1$ و -1 به تعداد دفعات مساوی در قالب سطرها، ظاهر می‌شوند.)

پیش از معرفی مفهوم وضوح تعمیم‌یافته، به معرفی برخی از نمادهای به کاررفته در این مقاله می‌پردازیم. یک طرح عاملی $m \times m$ ، منظم یا نامنظم، را با نماد D نمایش می‌دهیم و ماتریس این طرح را به صورت $X = [x_1, x_2, \dots, x_m]$ در نظر می‌گیریم که در آن $x_j = (x_{1j}, x_{2j}, \dots, x_{mj})^T$ ، $j = 1, \dots, m$ نشان دهنده ستون متعلق به عامل j —ام است. همچنین برای $1 \leq k \leq m$ و هر زیرمجموعه k عضوی $S = \{x_{h_1}, x_{h_2}, \dots, x_{h_k}\}$ از ستون‌های X ، مقدار $J_k(S)$ را که ابزاری اساسی در تعریف معیارهای وضوح تعمیم‌یافته و کمینه انحراف تعمیم‌یافته است، به شکل زیر

تشکیل می‌دهند. بنابراین در این حالت اثر اصلی متناظر با هر یک از ستون‌های عضو S با اثر متقابل $k-1$ ستون دیگر کاملاً هم‌اثر است. به این ترتیب در طرح‌های منظم $0 < J_r(S) = \max_{|S|=r} >$ به معنی این است که $J_r(S) = \max_{|S|=r} n$ می‌باشد. در نتیجه اگر در طرح منظم D ، r کوچک‌ترین عدد صحیحی باشد که برای آن $0 < J_r(S) = \max_{|S|=r} >$ است، آنگاه طول کوتاه‌ترین واژه معرف D برابر r خواهد بود و لذا طبق تعریف وضوح D نیز برابر r می‌باشد. همچنین با توجه به رابطه (۲)، وضوح تعمیم‌یافته D نیز برابر $r = \lceil 1 - \frac{n}{n} \rceil = GR(D) = r$ خواهد بود. بنابراین وضوح تعمیم‌یافته طرح‌های منظم برابر وضوح این طرح‌ها است.

در مثال زیر معیار وضوح تعمیم یافته برای مقایسه زیر طرح های ناهم ارز 4×20 طرح پلاکت - برمن با 20 اجرا (PB_{20}) به کار رفته است. دو ماتریس $n \times m$ را هم ارز می نامند اگر بتوان هر یک را با استفاده از جایگشت سطرها، جایگشت ستون ها و (یا) تغییر سطوح یک یا چند عامل ماتریس دیگر به دست آورد. طرح های D_1 و D_2 به ترتیب با ماتریس های طرح X_1 و X_2 نیز در صورتی هم ارز هستند که X_1 و X_2 هم ارز باشند.

مثال ۱ ماتریس طرح PB_2 به دست آمده از ترتیب چرخشی بردار سطری زیر را در نظر بگیرید

$$(+\mathfrak{l}, +\mathfrak{l}, -\mathfrak{l}, -\mathfrak{l}, +\mathfrak{l}, +\mathfrak{l}, +\mathfrak{l}, +\mathfrak{l}, -\mathfrak{l}, +\mathfrak{l},$$

$$-\mathfrak{l}, +\mathfrak{l}, -\mathfrak{l}, -\mathfrak{l}, -\mathfrak{l}, -\mathfrak{l}, +\mathfrak{l}, +\mathfrak{l}, -\mathfrak{l})$$

طبق یافته‌های لین و دراپر [۵] طرح PB_{20} دارای سه تصویر ناهم‌ارز 4×20 است که آن‌ها را به ترتیب با $PB_{20-4.1}$, $PB_{20-4.2}$ و $PB_{20-4.3}$ نمایش می‌دهیم.

سه طرح تصویر مورد اشاره را به ترتیب می توان با تصویر طرح PB_{20} بر روی ستون های $\{1, 2, 3, 4\}$ ، $\{1, 3, 6\}$ ، $\{1, 2, 3, 16\}$ و $\{1, 2, 3, 16\}$ به دست آورد. به دلیل این که سه طرح تصویر یادشده متعامد هستند مقادیر $J_1(S)$ و $J_2(S)$ در آن ها برابر صفر است. مقدار $\max_{|S|=3} J_2(S)$ نیز برای دو طرح $PB_{20-4.1}$ و $PB_{20-4.3}$ برابر ۴ و برای طرح $PB_{20-4.2}$ برابر ۱۲ به دست می آید. بنابراین مطابق رابطه (۲) مقدار وضوح تعمیم یافته طرح های $PB_{20-4.1}$ و $PB_{20-4.3}$ برابر ۳، ۸ و مقدار وضوح تعمیم یافته طرح $PB_{20-4.2}$ نیز برابر ۳، ۴ است. بنابراین از منظر معیار بیشینه وضوح تعمیم یافته دو طرح $PB_{20-4.1}$ و $PB_{20-4.3}$ برتر از طرح $PB_{20-4.2}$ هستند.

۳ توجیه آماری استفاده از وضوح تعمیم یافته

برای ساده شدن بررسی دلیل استفاده از معیار وضوح تعمیم یافته بحث زیر را ارائه می کنیم. فرض کنید در آزمایشی قصد داریم اثرات اصلی عوامل را برآورد کنیم اما بنابه دلایلی قادر نیستیم از یک طرح دارای وضوح تعمیم یافته برابر ۴ یا بالاتر استفاده کنیم. همچنین فرض کنید بنابر اطلاعات قبلی مطمئن هستیم که اثرات متقابل سه عاملی و مراتب بالاتر ناچیزند اما گمان می کنیم که بعضی از اثرات متقابل دو عاملی معنی دار هستند. سؤالی که در این جا مطرح می شود این است که نادیده گرفتن اثرات متقابل دو عاملی معنی دار در مدل برازش داده شده

که در آن $j_3(x_j, x_k, x_l) = \sum_{i=1}^n x_{ij}x_{ik}x_{il}$ است. واضح است که $J_3(x_j, x_k, x_l) = |j_3(x_j, x_k, x_l)|$ بنابراین یک راه برای کمینه کردن اربیبی ایجاد شده به دلیل وجود $-\beta_{kl}$ ها در برآورد $-\beta_j$ ها کمینه کردن مقدار $\max_{j < k < l} J_3(x_j, x_k, x_l)$ است که این امر با انتخاب طرح دارای بیشینه وضوح تعمیم یافته، معادل است. زیرا مطابق رابطه (۲)، $GR(D) = r + [1 - \frac{\max_{|S|=J_r(S)} J_r(S)}{n}]$ است و از این رو طرح دارای بیشینه وضوح تعمیم یافته در بین طرح های D با $3 \leq GR(D) < 4$ ، طرحی است که مقدار $\max_{j < k < l} J_3(x_j, x_k, x_l)$ در آن کمینه باشد. بنابراین طرح دارای بیشینه وضوح تعمیم یافته از طریق کمینه کردن مقدار $\max_{j < k < l} J_3(x_j, x_k, x_l)$ اربیبی برآوردگرهای اثرات اصلی که از نادیده گرفتن اثرات متقابل دو عاملی معنی دار ناشی می شود را کمینه خواهد کرد.

۴ معیار کمینه انحراف تعمیم یافته

فرایز وهاتر [۳] معیار کمینه انحراف را برای تشخیص بهتر طرح های بهینه از میان طرح های کسری منظم پیشنهاد کردند. این معیار با استفاده از الگوی طول واژه طرح های منظم تعریف می شود. فرض کنید A_i نشان دهنده تعداد واژه های با طول i در رابطه معرف یک طرح کسری منظم باشد. در این صورت بردار $W = (A_1, \dots, A_m)$ الگوی طول این طرح نامیده می شود.

تعریف ۱ دو طرح کسری منظم مانند D_1 و D_2 را به ترتیب با الگوی طول واژه $W(D_1)$ و $W(D_2)$ در نظر

بر روی داده ها چه تأثیری بر روی برآورد اثرات اصلی می گذارد؟

برای پاسخ به سؤال فوق طرح متعامد D را با $3 \leq GR(D) < 4$ در نظر بگیرید و فرض کنید که $X_{(n \times m)}$ ماتریس طرح یاد شده باشد. مدل شامل اثرات اصلی m عامل مشمول در طرح D به صورت زیر نوشته می شود

$$y_i = \beta_0 + \sum_{j=1}^m \beta_j x_{ij} + \varepsilon_i, \quad i = 1, 2, \dots, n, \quad (3)$$

که در آن y_i مقدار مشاهده شده متغیر پاسخ در اجرای i -ام بوده، β_0 اثر ثابت مدل است و $-\beta_j$ ها برای $j = 1, 2, \dots, m$ پارامترهای متناظر با اثرات اصلی m عامل طرح هستند. با استفاده از روش کمترین مربعات خطا برآورد هر یک از پارامترهای β_j ، $j = 1, 2, \dots, m$ در مدل رابطه (۳) به شکل زیر به دست می آید

$$\hat{\beta}_j = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_{ij} y_i. \quad (4)$$

از طرفی با فرض معنی دار بودن بعضی از اثرات متقابل دو عاملی، مدل صحیح به صورت زیر خواهد بود

$$y_i = \beta_0 + \sum_{j=1}^m \beta_j x_{ij} + \sum_{k < l} \beta_{kl} x_{ik} x_{il} + \varepsilon_i, \quad (5)$$

که β_{kl} ، $k, l = 1, 2, \dots, m$ در آن نشان دهنده پارامتر متناظر با اثر متقابل بین دو عامل k و l است.

تحت مدل صحیح (مدل رابطه (۵))، امید ریاضی $\hat{\beta}_j$ در رابطه (۴) برای $j = 1, 2, \dots, m$ به صورت زیر به دست می آید

$$E(\hat{\beta}_j) = \beta_j + \frac{1}{n} \sum_{k < l} j_3(x_j, x_k, x_l) \beta_{kl},$$

می‌شوند و این رویه تا زمانی که بتوان طرح بهینه را از بین دو طرح D_1 و D_2 تشخیص داد، ادامه می‌یابد.

ایده مطرح شده فوق را می‌توان با استفاده از بردار فراوانی اختلاط^{۱۱}، که در حقیقت تعمیم الگوی طول واژه طرح‌های منظم است، گسترش داد. پیش از ارائه تعریف بردار فراوانی اختلاط، مایلیم از مقادیر ممکن $J_k(S)$ اطلاع پیدا کنیم. قضیه زیر نشان می‌دهد که مقادیر $J_k(S)$ در طرح‌های متعامد الزاماً مضربی از ۴ است.

قضیه ۱ برای هر k ستون از ماتریس یک طرح عاملی متعامد شامل n اجرا و m عامل دوسطحی، مقادیر $J_k(S)$ برابر مضربی از ۴ هستند [۲].

برای مشاهده اثبات این قضیه می‌توان به دنگ و تانگ [۲] مراجعه نمود.

اکنون طرح متعامد D را با $n = 4t$ اجرا و m عامل دوسطحی در نظر بگیرید و فرض کنید f_{kj} برای $j = 1, 2, \dots, t, t+1$ نشان‌دهنده تعداد زیرمجموعه‌های k عضوی S از ستون‌های ماتریس طرح D باشد که برای آن‌ها $j_k(S) = 4(t+1-j)$ است. از آن جایی که تعداد زیرمجموعه‌های k عضوی از ستون‌های ماتریس طرح D برابر $\binom{m}{k}$ است، $\sum_{j=1}^{t+1} f_{kj} = \binom{m}{k}$ خواهد بود و لذا کافی است تنها مقادیر f_{kj} را برای $j = 1, 2, \dots, t$ در نظر بگیریم. همچنین به دلیل این که در طرح‌های متعامد $J_1(S) = J_2(S) = 0$ می‌باشد در این طرح‌ها برای $j = 1, 2, \dots, t$ ، $f_{1j} = f_{2j} = 0$ است. بنابراین در طرح‌های متعامد تنها مقادیر f_{kj} را برای $k \geq 3$

بگیرید و فرض کنید r کوچک‌ترین عدد صحیح باشد که برای آن $A_r(D_1) \neq A_r(D_2)$ است. در این صورت گفته می‌شود طرح D_1 دارای انحراف کمتری نسبت به طرح D_2 است اگر $A_r(D_1) < A_r(D_2)$ باشد. همچنین اگر هیچ طرح 2^{f-q} دیگری با انحراف کمتر از D_1 وجود نداشته باشد، D_1 طرح دارای کمینه انحراف خواهد بود.

برای رتبه‌بندی طرح‌های نامنظم D_1 و D_2 با وضوح تعمیم‌یافته برابر نیز می‌توان از ایده‌ای مشابه با ایده به‌کاررفته در معیار کمینه انحراف، استفاده نمود. برای این منظور، دو طرح نامنظم D_1 و D_2 را با وضوح تعمیم‌یافته $r \leq GR(D_1) = GR(D_2) < r+1$ در نظر بگیرید. برابری وضوح تعمیم‌یافته دو طرح مورد اشاره

متضمن این مطلب است که میزان $\max_{|S|=r} J_r(S)$ در آن دو طرح برابر است. حال واضح است، در صورتی که فراوانی تعداد زیرمجموعه‌های r -عضوی S از ستون‌های ماتریس طرح D_1 که به مقدار $\max_{|S|=r} J_r(S)$ دست پیدا می‌کنند کمتر از فراوانی تعداد این زیرمجموعه‌ها در طرح D_2 باشد، طرح D_1 بر طرح D_2 ترجیح داده می‌شود. اگر فراوانی تعداد زیرمجموعه‌های مورد اشاره در دو طرح D_1 و D_2 یکسان باشد، دومین مقدار بزرگ $J_r(S)$ دو طرح با یکدیگر مقایسه می‌شوند. در این صورت اگر دومین مقدار بزرگ $J_r(S)$ در طرح D_1 کوچک‌تر از دومین مقدار بزرگ $J_r(S)$ در طرح D_2 باشد، D_1 بر D_2 ترجیح داده می‌شود. اگر دومین مقدار $J_r(S)$ نیز در دو طرح مورد اشاره یکسان باشد، فراوانی تعداد زیرمجموعه‌های r -عضوی S از ستون‌های ماتریس آن دو که به دومین مقدار بزرگ $J_r(S)$ دست پیدا می‌کنند با یکدیگر مقایسه

^{۱۱}Confounding frequency vector

کنید $f_l(D_1)$ و $f_l(D_2)$ برای $l = 1, 2, \dots, (m-2)t$ به ترتیب نشان دهنده l -امین عنصر بردار فراوانی اختلاط طرح‌های D_1 و D_2 باشند. همچنین فرض کنید r کوچک‌ترین عدد صحیحی باشد که برای آن $f_r(D_1) \neq f_r(D_2)$ است. به این ترتیب، در صورتی که $f_r(D_1) < f_r(D_2)$ باشد، گفته می‌شود طرح D_1 انحراف تعمیم‌یافته کمتری نسبت به طرح D_2 دارد. همچنین اگر هیچ طرحی با انحراف تعمیم‌یافته کمتری نسبت به طرح D_1 وجود نداشته باشد، D_1 طرح دارای کمینه انحراف تعمیم‌یافته نامیده می‌شود.

واضح است که با توجه به یکسانی بردار فراوانی اختلاط و الگوی طول واژه در طرح‌های منظم، معیار کمینه انحراف تعمیم‌یافته در این طرح‌ها همان معیار کمینه انحراف خواهد بود.

مثال ۲ همان گونه که در مثال (۱) بیان شد، طرح‌های $PB_{20-4.3}$ و $PB_{20-4.1}$ دارای وضوح تعمیم‌یافته یکسان و برابر ۳، ۸ هستند. بنابراین برای مقایسه این دو طرح می‌توانیم از معیار کمینه انحراف تعمیم‌یافته استفاده کنیم. بردارهای فراوانی اختلاط دو طرح $PB_{20-4.1}$ و $PB_{20-4.3}$ به شکل زیر هستند:

$$F(PB_{20-4.3}) = [(0, 0, 0, 0, 4)_3; (0, 0, 1, 0, 0)_4],$$

$$F(PB_{20-4.1}) = [(0, 0, 0, 0, 4)_2; (0, 0, 0, 0, 1)_4].$$

زیرنویس‌های ۳ و ۴ در دو بردار بالا به ترتیب نشان‌دهنده گروه‌های فراوانی f_{3j} و f_{4j} ، $j = 1, 2, \dots, 5$ هستند، که گروه فراوانی k نشان‌دهنده گروهی از فراوانی‌هایی است که توسط زیرمجموعه‌های k -عضوی از ستون‌های

مدنظر قرار می‌دهیم. اکنون با توجه به مطالب فوق، بردار فراوانی اختلاط طرح D را به صورت زیر تعریف می‌کنیم.

تعریف ۲ بردار فراوانی اختلاط برای طرح متعامد D با $n = 4t$ اجرا و m عامل دوسطحی، یک بردار سطری با بعد $(m-2)t$ است که به شکل زیر نوشته می‌شود:

$$F = [(f_{31}, \dots, f_{3t}); (f_{41}, \dots, f_{4t}); \dots; (f_{m1}, \dots, f_{mt})].$$

بردار فراوانی اختلاط نیز همانند الگوی طول واژه طرح‌های منظم، اطلاعات مهمی در ارتباط با نحوه اختلاط اثرات ارائه می‌کند. در حقیقت بردار فراوانی اختلاط، تعمیم الگوی طول واژه طرح‌های منظم به کل طرح‌های عاملی است. شایان توجه است که بردار فراوانی اختلاط طرح‌های منظم دقیقاً همان الگوی طول واژه آن‌ها خواهد بود. زیرا همان گونه که پیش از این اشاره کردیم، مقدار $J_k(S)$ برای هر زیرمجموعه k -عضوی از ستون‌های ماتریس یک طرح منظم برابر صفر یا n است و لذا در این طرح‌ها برای $j = 2, 3, \dots, t$ ، $f_{kj} = 0$ می‌باشد و f_{k1} نشان‌دهنده تعداد واژه‌های معرف به طول k است. به این ترتیب بردار فراوانی اختلاط یک طرح منظم یک بردار $(m-2)$ -بعدی به صورت $(f_{31}, f_{41}, \dots, f_{m1})$ است که عیناً همان الگوی طول واژه طرح مذکور می‌باشد.

حال ایده مطرح‌شده برای مقایسه طرح‌های دارای وضوح تعمیم‌یافته یکسان که در ابتدای این قسمت به آن اشاره شد را با استفاده از بردار فراوانی اختلاط و به عنوان معیار کمینه انحراف تعمیم‌یافته، گسترش می‌دهیم.

تعریف ۳ طرح‌های متعامد D_1 و D_2 را با $n = 4t$ اجرا و m عامل دوسطحی در نظر بگیرید و فرض

مورد اشاره با فرض ناچیز بودن اثرات شامل $\frac{(r+2)}{4}$ عامل و اثرات مراتب بالاتر از آن، قادر است همه اثرات شامل $\frac{(r-2)}{4}$ عامل و اثرات مراتب پایین تر از آن را برآورد نماید. برای مثال جدول (۱) نشان دهنده ترانواده ماتریس طرح نامتعامل D_1 است که توسط طالبی و اسماعیل زاده [۷] معرفی شده است. میزان وضوح تعمیم یافته D_1 برابر $GR(D_1) = 1,833$ به دست می آید. بنابراین انتظار داریم این طرح با فرض ناچیز بودن اثرات متقابل، حداکثر قادر به برآورد تعدادی از اثرات اصلی چهار عامل دخیل در طرح، باشد. لیکن با فرض ناچیز بودن اثرات متقابل سه عاملی و مراتب بالاتر، D_1 امکان برآورد کلیه شش اثر متقابل دو عاملی بین چهار عامل را در کنار اثرات اصلی آن ها، فراهم می نماید. بنابراین به نظر می رسد برای تعمیم مفهوم وضوح به حوزه طرح های کسری نامنظم، لازم است علاوه بر جنبه تصویری این مفهوم، ارتباط آن با برآوردپذیری اثرات عاملی نیز در نظر گرفته شود.

ماتریس طرح ایجاد می شود. بنابراین با استفاده از معیار کمینه انحراف تعمیم یافته، طرح $PB_{20-4,1}$ برتر از طرح $PB_{20-4,3}$ تشخیص داده می شود.

۵ بحث

برخلاف معیار وضوح در طرح های کسری منظم، معیار وضوح تعمیم یافته در طرح های کسری نامنظم قادر به آشکار ساختن میزان توانایی این طرح ها در برآورد اثرات عاملی نیست. از نقطه نظر توانایی برآورد اثرات وضوح یک طرح منظم برابر یک عدد صحیح فرد مانند r باشد، آن گاه این طرح تحت فرض ناچیز بودن اثرات شامل $\frac{(r+1)}{4}$ عامل و اثرات مراتب بالاتر، توانایی برآورد همه اثرات شامل $\frac{(r-1)}{4}$ عامل و اثرات مراتب پایین تر از آن را دارا است. هم چنین در صورتی که وضوح یک طرح منظم برابر عدد صحیح زوجی مانند r باشد، طرح

جدول ۱. ترانواده ماتریس طرح D_1 .

اجراها												عامل ها
۱۲	۱۱	۱۰	۹	۸	۷	۶	۵	۴	۳	۲	۱	
-۱	۱	۱	۱	-۱	-۱	-۱	-۱	-۱	-۱	۱	۱	۱
-۱	-۱	۱	۱	۱	-۱	-۱	-۱	-۱	۱	-۱	۱	۲
-۱	-۱	-۱	۱	۱	۱	-۱	-۱	۱	-۱	-۱	۱	۳
-۱	۱	-۱	-۱	۱	۱	-۱	۱	-۱	-۱	-۱	۱	۴

آرایی برآوردگرهای اثرات اصلی که از نادیده گرفتن اثرات متقابل دو عاملی معنی دار ناشی می شود را کمینه خواهد کرد. بنابراین معیار پیشنهادی وضوح تعمیم یافته معیار مناسبی برای مقایسه طرح های کسری نامنظم است. با ارائه مثالی نشان داده شد که ممکن است این

۶ نتیجه گیری

در این مقاله با معرفی معیارهای وضوح تعمیم یافته و کمینه انحراف تعمیم یافته، با ارائه مثال هایی از طرح های کسری نامنظم آن ها را مقایسه و رتبه بندی کردیم. از نقطه نظر آماری، طرح دارای بیشینه وضوح تعمیم یافته،

معیار قادر به تمایز بین دو طرح نباشد. از این رو ضرورت استفاده از معیار دقیق‌تری احساس می‌شود. ملاک کمینه انحراف تعمیم‌یافته می‌تواند این خلاء را پر نماید. در این جا نشان داد شد که ملاک اخیر در تشخیص طرح برتر، کارساز است. لازم به ذکر است، از آن جایی که وضوح تعمیم‌یافته و الگوی فراوانی اختلاط طرح‌های کسری منظم به ترتیب با وضوح و الگوی طول واژه این گونه طرح‌ها معادل هستند، معیارهای معرفی شده را می‌توان

برای مقایسه طرح‌های کسری منظم و نامنظم با تعداد اجرای برابر نیز به کار برد.

در پایان این مقاله ارائه طرحی که ضمن برخورداری از ظرفیت بالا برای برآورد اثرات اصلی و متقابل دوعاملی، دارای میزان وضوح تعمیم‌یافته‌ای کمتر از ۲ است، روشن می‌سازد که این معیار هنوز کامل نیست. از این رو برای ساختن و اصلاح معیاری که بتواند ظرفیت برآوردی این طرح‌ها را واقعی‌تر بیان کند نیاز به تحقیق بیشتری وجود دارد.

مراجع

- [1] Box, G. E. P and Hunter, J. S. (1961). The 2^{k-p} fractional factorial designs. *Thechnometrics*, 3, 311-351; 449-458.
- [2] Deng, L. Y and Tang, B. (1999). Generalized and minimum aberration criteria for Plackett-Burman and other nonregular factorial designs. *Statistica sinica*, 9, 1071-1082.
- [3] Fries, A. and Hunter, W. G. (1980). Minimum aberration 2^{k-p} designs. *Thechnometrics*, 22, 601-608.
- [4] Lin, C. D., Miller, A. and Sitter, R. R. (2008). Folded Over Non-orthogonal designs. *Journal of Statistical Planning and Inference*, 138, Issue 10, 3107-3124.
- [5] Lin, D. K. J. and draper, N. R. (1992). projection properties of Plackett and Burman designs. *Thechnometrics*, 34, 423-428.
- [6] Plackett, R. L. and Burman, J. P. (1946). The design of optimum multi-factorial experiments. *Biometrika*, 33, 305-325.

- [7] Talebi, H. and Esmailzadeh, N. (2009). Weighted Search Probability for Classes of Equivalent Search Designs Comparison. *Communication in Statistics-Theory and Methods*, 40(4), 635-647.
- [8] Tang, B. and Deng, L. Y. (1999). Minimum G_{γ} -aberration for nonregular fractional factorial designs. *The Annals of Statistics*, 27, 1914-1926.