

축점의 위치를 두 개의 수가 지정하는 변형된 중심합성계획

김혁주¹⁾

요약

축점의 위치가 두 개의 수에 의하여 지정되는 변형된 중심합성계획을 제시하고 이 계획의 성질을 연구하였다. 이 계획이 직교계획이 되기 위한 조건과 회전계획이 되기 위한 조건을 구하였으며, 회귀계수들을 추정하는 관점에서 이 계획의 효율성을 다른 계획들과 비교하였다.

주요용어: 반응표면방법론, 중심합성계획, 직교성, 회전성, 효율성

1. 서론

반응표면방법론에서 가장 많이 사용되는 모형인 2차 다항회귀모형

$$\eta = \beta_0 + \sum_{i=1}^k \beta_i x_i + \sum_{i=1}^k \beta_{ii} x_i^2 + \sum_{i < j}^k \sum \beta_{ij} x_i x_j \quad (1.1)$$

으로 반응표면을 추정할 때에 많이 쓰이는 실험계획 중 Box와 Wilson(1951)이 제안한 중심합성계획(central composite design)이 있다.

중심합성계획에서 실험점의 총수를 M 이라 하면 $M = F + S$ 가 된다. 단, 여기서 F 는 요인실험점의 수로 $F = 2^k$ (일부실험을 쓰는 경우에는 2^{k-p} , p 는 적절한 정수)이며, S 는 축점의 수와 중심점의 수를 합한 것으로 $S = 2k + m_0$ 이다. m_0 는 중심점의 수를 말한다.

반응표면 실험계획법이 가질 수 있는 바람직한 성질로 직교성과 회전성이 있다. 중심합성계획이 직교계획이 되기 위한 조건은

$$\alpha = \left(\frac{\sqrt{FM} - F}{2} \right)^{1/2} \quad (1.2)$$

이며 회전계획이 되기 위한 조건은

$$\alpha = F^{1/4} \quad (1.3)$$

인 것으로 알려져 있다. 이에 관한 자세한 내용은 Myers(1976)와 박성현(1995), Khuri와 Cornell(1996) 등에 나와 있다.

여기서 알 수 있듯이 중심합성계획에서는 축점의 위치를 지정해 주는 수인 α 의 중요성이 크며 α 의 값에 의해 축점의 위치를 조절할 수 있다는 점이 중심합성계획의 큰 특징이라고 할 수 있겠다. 본 논문에서는 이러한 흐름에서 축점에 관한 내용을 좀 더 다양화하여 생각해 보고자 한다. 즉 중심합성계획에서 축점의 위치를 지정해 주는 수가 한 개가 아니라 두 개인 경우에 관하여 연구하고자 한다.

1) (570-749) 전북 익산시 신용동 344-2 원광대학교 수학·정보통계학부 교수

축점의 위치를 두 개의 수가 지정하는 변형된 중심합성계획

2. 축점의 위치를 정해 주는 수가 두 개인 중심합성계획

축점의 위치가 두 개의 수에 의해 지정되는 중심합성계획의 계획행렬(design matrix)은 다음과 같은 것이다($k=2$ 인 경우).

$$D = \begin{matrix} & x_1 & x_2 \\ \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ -1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 1 & 1 \\ 0 & 0 \\ \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots \\ 0 & 0 \\ -\alpha_1 & 0 \\ \alpha_1 & 0 \\ 0 & -\alpha_1 \\ 0 & \alpha_1 \\ -\alpha_2 & 0 \\ \alpha_2 & 0 \\ 0 & -\alpha_2 \\ 0 & \alpha_2 \end{pmatrix} & & \end{matrix} \quad (2.1)$$

여기서 중심점의 수 n_0 는 1이상의 정수이며, 축점의 위치를 지정해 주는 수인 α_1 과 α_2 는 $\alpha_2 \geq \alpha_1 > 0$ 을 만족시키는 수이다.

k 가 3이상인 경우에도 $k=2$ 인 경우를 확장하여 생각하면 계획행렬을 쉽게 알 수 있다. 편의상 이러한 실험계획을 "CCD2"라 부르기로 하고, 제1절에서 설명한 보통의 중심합성계획을 "CCD1"이라 부르기로 하자. CCD2에서 실험점의 총수를 N 이라 하면 $N = F + T$ 가 된다. 단, 여기서 F 는 요인실험점의 수로 $F = 2^k$ (일부실시법을 쓰는 경우에는 2^{k-p} , p 는 적절한 정수)이며, T 는 축점의 수와 중심점의 수를 합한 것으로 $T = 4k + n_0$ 이다.

$$\beta_0' = \beta_0 + \sum_{i=1}^k \beta_{ii} \bar{x}_i^2 \quad (\text{단, } \bar{x}_i^2 = \sum_{u=1}^N x_{iu}^2 / N) \text{로 놓고 } \beta_0', \beta_i, \beta_{ii}, \beta_{ij} \text{의 최소제곱추정량을 각각 } b_0', b_i, b_{ii}, b_{ij} \text{로 나타내면 다음과 같은 분산과 공분산들을 얻게 된다.}$$

$$\begin{aligned} \text{Var}(b_0') &= \sigma^2 / N \\ \text{Var}(b_i) &= \sigma^2 / (F + 2\alpha_1^2 + 2\alpha_2^2) \quad (i=1, 2, \dots, k) \\ \text{Var}(b_{ij}) &= \sigma^2 / F \quad (i \neq j) \\ \text{Var}(b_{ii}) &= \sigma^2 e \quad (i=1, 2, \dots, k) \\ \text{Cov}(b_{ii}, b_{jj}) &= \sigma^2 f \quad (i \neq j) \end{aligned} \quad (2.2)$$

그 밖의 모든 공분산은 0.

$$\begin{aligned} \text{단, 여기서 } e &= A_1 / B, \quad f = A_2 / B, \quad A_1 = (k-1)FT - 4(k-1)(\alpha_1^2 + \alpha_2^2)(F + \alpha_1^2 + \alpha_2^2) \\ &+ 2N(\alpha_1^4 + \alpha_2^4), \quad A_2 = -FT + 4(\alpha_1^2 + \alpha_2^2)(F + \alpha_1^2 + \alpha_2^2), \\ B &= 2(\alpha_1^4 + \alpha_2^4) \{ kFT - 4k(\alpha_1^2 + \alpha_2^2)(F + \alpha_1^2 + \alpha_2^2) + 2N(\alpha_1^4 + \alpha_2^4) \} \quad \text{이다.} \end{aligned}$$

3. 직교성과 회전성

3.1 직교성(orthogonality)

제2절에서 본 바와 같이 CCD2에서는 b_{ii} 와 b_{jj} 사이의 공분산 $Cov(b_{ii}, b_{jj})$ 를 제외한 모든 공분산이 0이 된다. 그런데 만일 $f=0$ 이 되면 $Cov(b_{ii}, b_{jj})$ 도 0이 되게 된다. 이러한 성질을 직교성이라고 부른다. $f=0$ 이 되려면

$$\alpha_1^2 + \alpha_2^2 = \frac{\sqrt{FN} - F}{2} \tag{3.1}$$

가 성립해야 하며, 이것이 바로 CCD2가 직교계획이 되기 위한 조건이 된다.

<표 1>에는 k, p, n_0 의 여러 값에 대하여, CCD2가 직교성을 갖게 해주는 $\alpha_1^2 + \alpha_2^2$ 의 값을 구하여 수록해 놓았다.

<표 1> CCD2가 직교계획이 되기 위한 $\alpha_1^2 + \alpha_2^2$ 의 값

| (k, p) n_0 | (2, 0) | (3, 0) | (4, 0) | (5, 0) | (5, 1) | (6, 0) | (6, 1) | (7, 1) | (8, 2) |
|-------------------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| 1 | 1.606 | 2.481 | 3.489 | 4.591 | 4.166 | 5.736 | 5.354 | 6.575 | 7.395 |
| 2 | 1.742 | 2.633 | 3.662 | 4.785 | 4.329 | 5.947 | 5.541 | 6.781 | 7.598 |
| 3 | 1.873 | 2.782 | 3.832 | 4.976 | 4.490 | 6.158 | 5.726 | 6.987 | 7.799 |
| 4 | 2.000 | 2.928 | 4.000 | 5.166 | 4.649 | 6.367 | 5.909 | 7.192 | 8.000 |
| 5 | 2.123 | 3.071 | 4.166 | 5.354 | 4.806 | 6.575 | 6.091 | 7.395 | 8.200 |

3.2 회전성(rotatability)

이제 CCD2가 Box와 Hunter(1957)가 제시한 회전성을 갖기 위한 조건을 구해 보자. 식(2.1)의 D 를 확장한 일반적인 경우를 생각하면 된다. 홀수차 적률은 모두 0이 됨은 쉽게 알 수 있으며,

회전성과 관련된 짝수차 적률은 $\sum_{u=1}^N x_{iu}^4 = F + 2\alpha_1^4 + 2\alpha_2^4$, $\sum_{u=1}^N x_{iu}^2 x_{ju}^2 = F (i \neq j)$ 임을 알 수

있다. 회전계획이 되려면 $\sum_{u=1}^N x_{iu}^4 = 3 \sum_{u=1}^N x_{iu}^2 x_{ju}^2 (i \neq j)$ 를 만족시켜야 하므로, CCD2가 회전 계획이 되기 위한 조건은

$$\alpha_1^4 + \alpha_2^4 = F \tag{3.2}$$

가 된다. 이 값은 중심점의 수 n_0 하고는 관계가 없음을 알 수 있다.

4. 3^k 요인계획 및 CCD1과의 효율성 비교

예를 들어 혼합2차계수(mixed quadratic coefficient) $b_{ij} (i \neq j)$ 를 추정하는 관점에서 두 실험 계획 D_1 과 D_2 를 비교하려 한다 하자. D_1 과 D_2 에서 요구되는 실험점의 수를 각각 N_1 과 N_2

축점의 위치를 두 개의 수가 지정하는 변형된 중심합성계획

라 하면 D_2 에 대한 D_1 의 상대효율은 다음 식으로 주어진다(Myers(1976) 7.2절 참조).

$$E(D_1|D_2) = \frac{\{D_2\text{에서의 } \text{Var}(b_{ij})\}N_2}{\{D_1\text{에서의 } \text{Var}(b_{ij})\}N_1} \quad (4.1)$$

이 경우 비교가 공평하게 이루어지기 위해서 실험계획들은 2차적률 $\sum_{u=1}^N x_{iu}^2/N$ 의 값이 같도록 스케일링되어야 하며, 이를 위해서 다음의 스케일링 기준을 사용한다.

$$[ii] = \frac{1}{N} \sum_{u=1}^N x_{iu}^2 = 1 \quad (i=1, 2, \dots, k) \quad (4.2)$$

$$[i] = \frac{1}{N} \sum_{u=1}^N x_{iu} = 0$$

4.1 혼합2차계수 $b_{ij}(i \neq j)$ 를 추정하는 관점에서 비교

식(2.2)에 의해 CCD2에서 $\text{Var}(b_{ij}) = \sigma^2/F$ 이다. 그런데 이것은 식(4.2)의 스케일링을 하기 전의 것이다. CCD2에서 $[ii] = (F + 2\alpha_1^2 + 2\alpha_2^2)/(F + T)$ 이므로 $[ii] = 1$ 을 만들기 위해서는 각각의 x_i 열에 $g = \{(F + T)/(F + 2\alpha_1^2 + 2\alpha_2^2)\}^{1/2}$ 를 곱해줘야 한다. 그런데 $\text{Var}(b) = \sigma^2(X'X)^{-1}$ 이므로 식(4.2)의 스케일링을 한 뒤의 $\text{Var}(b_{ij})$ 는 $(\sigma^2/F) \cdot (1/g^4)$ 즉 $(\sigma^2/F) \{(F + 2\alpha_1^2 + 2\alpha_2^2)/(F + T)\}^2$ 이 된다. 3^k 요인계획에 대해서도 같은 방식으로 생각할 수 있으므로, b_{ij} 를 추정하는 관점에서 3^k 요인계획에 대한 CCD2의 상대효율은 식(4.1)에 의해 다음과 같이 구해진다.

$$\begin{aligned} E(\text{CCD2}|3^k\text{요인계획}) &= \frac{\frac{\sigma^2}{(4)(3^{k-2})} \left(\frac{4}{9}\right) (3^k)}{\frac{\sigma^2}{F} \left(\frac{F + 2\alpha_1^2 + 2\alpha_2^2}{F + T}\right)^2 (F + T)} \\ &= \frac{F(F + T)}{(F + 2\alpha_1^2 + 2\alpha_2^2)^2} \end{aligned} \quad (4.3)$$

식(4.3)으로부터 $E(\text{CCD2}|3^k\text{요인계획}) = 1$ 일 조건 즉 CCD2가 3^k 요인계획과 같은 정도로 효율적이기 위한 조건은

$$\alpha_1^2 + \alpha_2^2 = \frac{\sqrt{F(F+T)} - F}{2} = \frac{\sqrt{FN} - F}{2} \quad (4.4)$$

임을 얻는다. 식(4.4)는 식(3.1)과 동일한 것이므로, 직교성을 갖는 CCD2가 3^k 요인계획과 효율성이 같다는 것을 알 수 있다. 우리는 또한 식(4.3)으로부터 CCD2가 3^k 요인계획보다 효율적일 조건은 $\alpha_1^2 + \alpha_2^2 < (\sqrt{FN} - F)/2$ 이고 그 반대일 조건은 $\alpha_1^2 + \alpha_2^2 > (\sqrt{FN} - F)/2$ 라는 것을 알 수 있다.

이번에는 CCD2와 CCD1의 효율성을 비교해 보자. b_{ij} 를 추정하는 관점에서 CCD1에 대한 CCD2의 상대효율은 다음과 같이 얻어진다.

$$E(\text{CCD2}|\text{CCD1}) = \frac{(F + 2\alpha^2)^2 (F + T)}{(F + 2\alpha_1^2 + 2\alpha_2^2)^2 (F + S)} \quad (4.5)$$

식(4.5)로부터 $E(\text{CCD2}|\text{CCD1}) > 1$ 일 조건 즉 CCD2가 CCD1보다 효율적일 조건은

$$\alpha_1^2 + \alpha_2^2 < \frac{1}{2} \left\{ (F+2\alpha^2) \sqrt{\frac{F+T}{F+S}} - F \right\} \quad (4.6)$$

임을 얻게 된다.

식(1.2)와 식(3.1)을 식(4.5)에 대입하여 계산하면 1이라는 값이 나온다. 이로부터 직교CCD2는 직교CCD1과 같은 정도의 효율성을 갖는다는 것을 알 수 있다. 더욱이 직교CCD2는 3^k 요인계획과 효율성이 같다는 것이 위에서 밝혀졌으므로, b_{ij} 를 추정하는 관점에서 볼 때 3^k 요인계획과 직교CCD1 및 직교CCD2는 모두 동일한 효율성을 갖는다. 또한 CCD2가 3^k 요인계획과 직교CCD1보다 효율적일 조건은 $\alpha_1^2 + \alpha_2^2$ 이 <표 1>에 기입되어 있는 값보다 작은 값을 갖는 것이다.

이번에는 CCD2와 회전성을 갖는 CCD1의 효율 비교를 생각해 보자. 식(1.3)을 식(4.6)에 대입해 보면 알 수 있듯이, CCD2가 회전CCD1보다 효율적일 조건은

$$\alpha_1^2 + \alpha_2^2 < \frac{1}{2} \left\{ (F+2\sqrt{F}) \sqrt{\frac{F+T}{F+S}} - F \right\} \quad (4.7)$$

이다. 예를 들어 $k=3$, $p=0$ (즉 $F=8$)인 경우 $m_0=1$ 개의 중심점을 사용하는 회전 CCD1 ($\alpha=1.682$)과 $n_0=1$ 개의 중심점을 사용하는 CCD2를 비교해 보면 식(4.7)은

$$\alpha_1^2 + \alpha_2^2 < 4.080 \quad (4.8)$$

이 된다. 회전성을 갖는 CCD 2중에서 식(4.8)을 만족시키는 실험계획은 쉽게 찾을 수 있다. 예를 들어 $\alpha_1=1$, $\alpha_2=1.627$ 인 CCD2는 식(3.2)를 만족시키므로 회전성을 가지며,

$\alpha_1^2 + \alpha_2^2 = 3.647$ 로서 식(4.8)도 만족시키므로 회전CCD1보다 효율적이다. 구체적인 상대효율은 식(4.5)에 의하여

$$\frac{(8+2\sqrt{8})^2(8+13)}{\{8+(2)(3.647)\}^2(8+7)} = 1.116$$

으로 얻어진다.

4.2 순수2차계수 b_{ij} 를 추정하는 관점에서 비교

이번에는 순수2차계수(pure quadratic coefficient) b_{ij} 를 추정하는 관점에서 CCD2의 효율성을 3^k 요인계획 및 CCD1과 비교하는 문제를 생각해 보자. 여기서도 식(4.2)의 스케일링을 적용한다.

먼저 식(4.1)을 이용하면 3^k 요인계획에 대한 CCD2의 상대효율이 다음과 같이 얻어진다.

$$E(\text{CCD2} | 3^k \text{요인계획}) = \frac{2(F+T)}{e(F+2\alpha_1^2+2\alpha_2^2)^2} \quad (4.9)$$

여기서 분모의 e 는 제2절에서 정의된 바와 같다.

CCD2에서 b_{ij} 의 분산은 대단히 복잡하기 때문에 CCD2가 3^k 요인계획보다 효율적일 조건이 b_{ij} 를 추정하는 경우처럼 명백한 형태로 나타나지는 않으나, 다음과 같은 방식으로 비교할 수 있다. $k=3$ 인 경우 $F=8$ 개의 요인실험점과 $4k=12$ 개의 축점 및 $n_0=1$ 개의 중심점을 갖는 직교 CCD2 ($\alpha_1=1$, $\alpha_2=1.217$)를 3^3 요인계획과 비교해 보면 식(4.9)의 값이 1.597로 나온다. 따라서, 이 직교 CCD2가 3^3 요인계획보다 훨씬 효율적임을 알 수 있다.

측점의 위치를 두 개의 수가 지정하는 변형된 중심합성계획

다음으로 CCD1에 대한 CCD2의 상대효율은

$$E(CCD2|CCD1) = \frac{e_1(F+2\alpha^2)^2(F+T)}{e(F+2\alpha_1^2+2\alpha_2^2)^2(F+S)} \quad (4.10)$$

로 얻어진다. 여기서 e_1 은 CCD1에 관련된 값으로서

$$e_1 = \frac{(k-1)FS - 4(k-1)F\alpha^2 + 2(M-2k+2)\alpha^4}{2\alpha^4\{kFS - 4kF\alpha^2 + 2(M-2k)\alpha^4\}}$$

이다. $k=3, p=0$ 인 경우 $n_0=1, \alpha_1=1, \alpha_2=1.217$ 인 직교 CCD2와 $m_0=1, \alpha=1.215$ 인 직교CCD1을 비교해 보자. 식(4.10)의 값을 계산해 보면 1.462로 나와 CCD2가 더 효율적이라는 것을 말해 준다. 또 하나의 예로 역시 $k=3, p=0$ 인 경우 중심점을 두 개씩 사용하는 회전CCD2 ($n_0=2, \alpha_1=1, \alpha_2=1.627$)와 회전CCD1 ($m_0=2, \alpha_1=1.682$)을 식(4.10)에 의해 비교해 보면 $E(CCD2|CCD1)=1.429$ 로 얻어져 역시 CCD2가 더 효율적임을 알 수 있다.

4.3 1차계수 b_i 를 추정하는 관점에서 비교

4.1절의 시작 부분에서와 같은 방식으로 논의할 수 있다. 식(2.2)에 의해 CCD2에서 $Var(b_i) = \sigma^2/(F+2\alpha_1^2+2\alpha_2^2)$ 인데, $[ii]=1$ 이 되도록 스케일링을 한 뒤의 $Var(b_i)$ 는 여기에 $1/g^2$ 을 곱한 것이므로 $\sigma^2/(F+T)$ 가 된다. 같은 방법으로 구해 보면, 스케일링 뒤의 $Var(b_i)$ 는 3^k 요인계획의 경우 $\{\sigma^2/(2)(3^{k-1})\}(2/3) = \sigma^2/3^k$ 이며 CCD1의 경우에는 $\{\sigma^2/(F+2\alpha^2)\}\{(F+2\alpha^2)/(F+S)\} = \sigma^2/(F+S)$ 이다. 따라서 식(4.1)에 의하여 상대효율을 구하면 $E(CCD2|3^k$ 요인계획)과 $E(CCD2|CCD1)$ 의 값이 모두 1로 나온다. 이것은 1차계수 b_i 를 추정하는 관점에서 CCD2와 CCD1 및 3^k 요인계획의 효율성이 측정의 위치와 중심점의 수에 관계없이 모두 동일하다는 것을 말해 준다.

참고문헌

- [1] 박성현(1995), *현대실험계획법* (중보판), 민영사.
- [2] Box, G.E.P. and Hunter, J.S.(1957), Multifactor experimental design for exploring response surfaces, *Annals of Mathematical Statistics*, 28, 195-241.
- [3] Box, G.E.P. and Wilson, K.B. (1951), On the experimental attainment of optimum conditions, *Journal of the Royal Statistical Society*, B13, 1-45.
- [4] Khuri, A.I. and Cornell, J.A.(1996), *Response Surfaces : Designs and Analyses* (2nd ed.), Marcel Dekker, Inc.
- [5] Myers, R.H. (1976), *Response Surface Methodology*, Blacksburg, VA : Author (distributed by Edwards Brothers, Ann Arbor, MI).