

Alger, le 2 Septembre 1955

B.R.I.L.A.
Cinq-Maisons
MAISON-CARRÉE

GM/KC

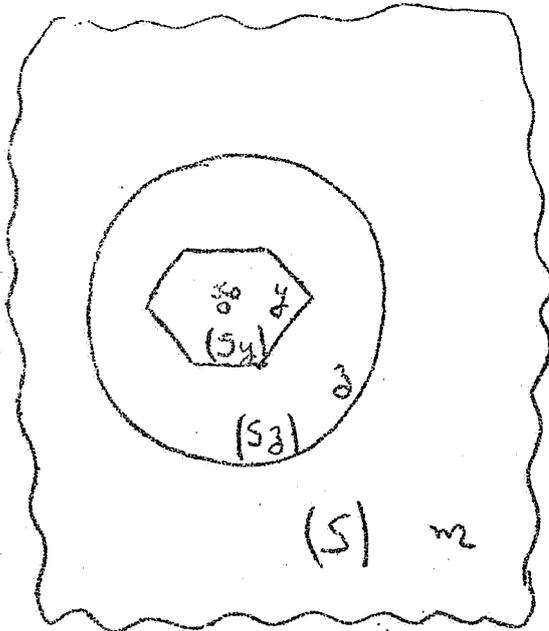
NOTE STATISTIQUE N° IIL'estimation des Panneaux

Le terme "panneau", pris au sens large, désigne toute portion d'un gisement donné, c'est à dire, avec les notations de la N. St. N° 4, un volume Vi. Dans le cas d'une reconnaissance par sondages à maille hexagonale, l'hexagone "d'influence" d'un sondage particulier S_0 constitue un panneau. Le problème posé est le suivant: le gisement a été reconnu par $n+1$ sondages $S_0, S_1 \dots S_n$, ayant donné les teneurs $x_0, x_1 \dots x_n$: quelle est la valeur probable de la teneur y de l'hexagone centré sur le sondage S_0 . La Note n° 6, reproduisant une théorie de Krige, apporte une première solution à ce problème: la formule (3) de cette Note montre que la valeur probable $E(y)$ est une moyenne géométrique pondérée de la teneur x_0 et de la teneur moyenne m du gisement dans son ensemble. Cette formule est parfaitement valable, en ce sens qu'elle fournit un estimateur sans biais de y , dont l'emploi est toujours préférable à l'assimilation simpliste de y à x_0 . Mais cet estimateur n'est pas le meilleur possible, car il n'utilise pas la totalité des informations disponibles. En fait, l'examen de la formule (3) montre qu'elle effectue une sorte de partage "d'influence" entre le sondage centrale S_0 , représenté par le terme x_0 , et tous les autres sondages, représentés globalement par la teneur moyenne m . Soit mis à part, elle attribue donc le même poids à chacun des autres sondages $S_1 \dots S_n$, quelles que soient leurs positions géographiques. Il est cependant intuitif que les sondages les plus proches, et en particulier les six sondages $S_1 \dots S_6$ adjacents à S_0 , ont plus d'influence que les sondages éloignés. Et de fait, le coefficient de corrélation des teneurs de deux blocs est une fonction décroissante de la distance de ces blocs.

Il convient donc d'attribuer à chaque sondage son influence spécifique, fonction de sa position géographique par rapport à S_0 , et non pas de se contenter d'un terme indifférencié en m . Mais alors le problème devient inextricable, bien que théoriquement soluble. Il est possible, grâce au principe de similitude, de calculer les coefficients de corrélation des couples de variables $X_i X_j$ ou $y X_i$, et par suite d'écrire la loi de distribution simultanée des $n+2$ variables $X_0 X_1 \dots X_n$ et y , d'où l'on peut théoriquement déduire la loi de

y lorsque les $(n+1)$ autres variables sont fixées, loi dont la connaissance donne la solution du problème. Du point de vue pratique, on est ainsi conduit au calcul numérique d'un déterminant d'ordre $(n+2)$, opération interminable, et pratiquement irréalisable si n est de l'ordre de 50.

On est donc conduit à la recherche de solutions approchées. En fait, la théorie de Krige doit être considérée comme une première approximation, approximation consistant à représenter l'influence des sondages $S_1 \dots S_n$ par un seul terme m . Une deuxième approximation consiste à représenter par un premier terme l'influence des k sondages les plus proches, et par un deuxième terme celle de tous les autres sondages.

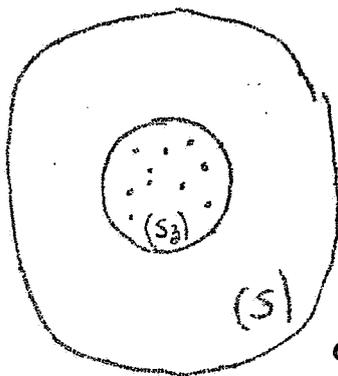


Le deuxième terme sera m . Le premier devrait être la teneur z d'une surface S_z centrée sur S_0 et plus grande que l'hexagone S_1 d'influence de S_0 . En fait, ni m , ni z ne sont connus. La teneur moyenne globale m , évaluée à partir des $(n+1)$ teneurs des sondages, avec une précision bien plus grande que celle qu'on peut espérer obtenir dans l'estimation de y ou de z , peut, de point de vue pratique, être considérée comme rigoureusement connue. C'est là, du reste, une hypothèse faite implicitement dans la Note n° 6. Par contre, en ce qui concerne z , l'évaluation ne portera que sur un petit nombre de sondages, et z ne pourra pas être considéré comme connu. Il est donc nécessaire d'introduire une nouvelle variable, z' , estimation de z , et ce sera l'objet d'une première partie, après

quoi il sera possible, dans une deuxième partie, d'étudier la loi de y liée par X_0 et z' .

I Estimation d'un grand panneau S_z

Pour le grand panneau S_z , nous nous contenterons de l'approximation de Krige, c'est à dire que nous représenterons l'influence des sondages extérieurs à S_z par un seul terme global en m .



Le problème s'énonce ainsi: dans un gisement, dont la teneur moyenne m est connue, ainsi que la dispersion absolue α , on a délimité un panneau S_z . On cherche à estimer la valeur probable de la teneur z de S_z , à partir des k teneurs $X_1 \dots X_k$ fournies par k sondages, supposés implantés au hasard à l'intérieur de S_z .

C'est
l'hypothèse

l'hypothèse de l'implantation aléatoire, bien que non vérifiée dans un réseau à maille rigide, simplifié énormément les calculs. Nous admettons, ce qui est d'ailleurs plausible, que les conclusions resteront valables dans le cas d'une maille fixe.

a/ Loi de distribution simultanée des variables z, X_1, X_2, \dots, X_k

Dans le gisement S entier, chaque variable X_i a une valeur moyenne égale à m et une variance

$$(1) \sigma^2 = \alpha L \frac{S}{s}$$

id. $\left\{ \begin{array}{l} s \text{ étant la section de la carotte, } z \text{ a également } m \text{ comme valeur moyenne, et} \\ \text{sa variance est :} \end{array} \right.$

$$(2) \sigma_z^2 = \alpha L \frac{S}{S_z}$$

Enfin, dans S_z (c'est à dire à z fixé), X_i a pour valeur moyenne z et pour variance

$$(3) \sigma_{X_i}^2 = \alpha L \frac{S}{s} \frac{S_z}{S} = \sigma^2 - \sigma_z^2$$

Dans S_z , X_i et X_j sont deux variables indépendantes (puisque l'implantation des sondages est aléatoire). La H. St. n°4, formule (5) montre que, dans S , X_i et X_j sont nécessairement liés par le coefficient de corrélation

$$(4) \rho_{X_i X_j} = \frac{\sigma_z^2}{\sigma^2}$$

La formule (2) de la même note montre que, dans S , z et X_i sont liés par le coefficient :

$$(5) \rho_{z X_i} = \frac{\sigma_z}{\sigma}$$

égale à la racine carrée du précédent. Ces éléments définissent la loi simultanée des $(k+1)$ variables. Cherchons ce que devient cette loi lorsque l'on fixe successivement X_1, X_2, \dots

b/ Loi de distribution à X_1 fixé

Lorsque X_1 est fixé, (N. N°5) pour médiane:

$$(6) \Gamma_{z, X_1} = \frac{\sigma_z^2}{\sigma^2} \frac{X_1}{\sigma^2}$$

et pour variance

$$(7) \quad \sigma_{z, x_2}^2 = \frac{\sigma_{x_2}^2 \sigma_z^2}{\sigma^2}$$

Le coefficient de corrélation de z et x_i ($i \neq 1$) devient

$$\rho_{z, x_i, x_1} = \frac{\rho_{z, x_i} - \rho_{z, x_1} \rho_{x_i, x_1}}{\sqrt{(1 - \rho_{z, x_1}^2)(1 - \rho_{x_i, x_1}^2)}}$$

Soit:

$$(8) \quad \rho_{z, x_i, x_2} = \frac{\sigma_z^2}{\sqrt{\sigma^2 + \sigma_z^2}}$$

De même, à x_1 fixé, x_2 a pour médiane:

$$\Gamma_{x_2, x_1} = \Gamma_{x_1} \left[\frac{x_2}{\Gamma_{x_2}} \right]^{x_1, x_2} \frac{\sigma_{x_2}}{\sigma_{x_1}} = m e^{-\frac{\sigma^2}{2}} \left(\frac{x_2}{m e^{-\sigma^2/2}} \right)^{\frac{\sigma_z^2}{\sigma^2}}$$

$$(9) \quad \Gamma_{x_i, x_2} = \Gamma_{x_2} e^{-\frac{\sigma_{x_2}^2}{2}}$$

relation qui exprime que x_1 et $\frac{x_2}{\sigma}$, à x_1 fixé, ont même valeur moyenne. La variance de x_2 devient:

$$(10) \quad \sigma_{x_2, x_1}^2 = \sigma^2 (1 - \rho_{x_1, x_2}^2) = \sigma_{x_2}^2 \frac{\sigma^2 + \sigma_z^2}{\sigma^2}$$

Et le coefficient de corrélation de x_i et x_j devient:

$$(11) \quad \rho_{x_i, x_j, x_1} = \frac{\rho_{x_i, x_j} - \rho_{x_i, x_1} \rho_{x_j, x_1}}{\sqrt{(1 - \rho_{x_i, x_1}^2)(1 - \rho_{x_j, x_1}^2)}} = \frac{\sigma_z^2}{\sigma^2 + \sigma_z^2}$$

Il est toujours égal au carré du coefficient de z et x_1 : ceci correspond au fait très général que $\frac{x_i}{\sigma}$ et $\frac{x_j}{\sigma}$ sont deux variables indépendantes dans S

C/ Loi de distribution à x_1, x_2, \dots, x_p fixés. On obtient par récurrence les formules suivantes:

$$(12) \begin{cases} P_{x_1, x_2, \dots, x_p} = \frac{\sigma_z^2}{\sigma^2 + t \sigma_z^2} \\ P_{z, x_1, \dots, x_p} = \frac{\sigma_z^2}{\sqrt{\sigma^2 + t \sigma_z^2}} \end{cases}$$

$$(13) \begin{cases} \sigma_{x_1}^2 \cdot x_1 x_2 \dots x_p = \sigma_{x_1}^2 \frac{\sigma_{x_2}^2}{\sigma_{x_2}^2 + t \sigma_z^2} \\ \sigma_{x_2}^2 \cdot x_1 x_2 \dots x_p = \sigma_{x_2}^2 \frac{\sigma^2 + t \sigma_z^2}{\sigma_{x_2}^2 + t \sigma_z^2} \end{cases}$$

$$(14) \begin{cases} P_{x_1, x_2, \dots, x_p} = m \frac{\sigma_{x_2}^2}{\sigma_{x_2}^2 + t \sigma_z^2} (x_1 x_2 \dots x_p) \frac{\sigma_z^2}{\sigma_{x_2}^2 + t \sigma_z^2} e^{-\frac{\sigma_{x_2}^2}{2} \frac{\sigma^2}{\sigma_{x_2}^2 + t \sigma_z^2}} \\ P_{z, x_1, \dots, x_p} = n \frac{\sigma_{x_2}^2}{\sigma_{x_2}^2 + t \sigma_z^2} (x_1 x_2 \dots x_p) \frac{\sigma_z^2}{\sigma_{x_2}^2 + t \sigma_z^2} e^{-\frac{(p-1) \sigma_z^2 \sigma_{x_2}^2}{2 (\sigma_{x_2}^2 + t \sigma_z^2)}} \end{cases}$$

d/ Détermination de l'estimateur z' . Ces formules résolvent le problème de l'évaluation du grand panneau S_z . Lorsque l'on connaît x_1, x_2, \dots, x_p , teneurs des sondages, la teneur z de S_z est une variable aléatoire dont la variance et la médiane sont données par (13) et (14), avec $p = k$. La valeur probable de z est :

$$E(z) = P_{z, x_1, \dots, x_p} e^{-\frac{\sigma_{x_2}^2 \cdot x_1 \dots x_p}{2}}$$

On prendra, comme estimateur de z , $z' = E(z)$, c'est à dire:

$$(15) \quad z' = m \frac{\sigma_{x_2}^2}{\sigma_{x_2}^2 + t \sigma_z^2} (x_1 x_2 \dots x_p) \frac{\sigma_z^2}{\sigma_{x_2}^2 + t \sigma_z^2} e^{-\frac{t \sigma_{x_2}^2 \sigma_z^2}{2 (\sigma_{x_2}^2 + t \sigma_z^2)}}$$

La précision de cet estimateur est donnée par la variance de z à z' fixé, c'est à dire à x_1, x_2, \dots, x_k fixés :

$$(16) \quad \sigma_{z'}^2 = x_1 x_2 \dots x_k z = \frac{\sigma_z^2 \sigma_{x_j}^2}{\sigma_{x_j}^2 + k \sigma_z^2}$$

On remarque que, pour $k = 1$, on retombe sur les formules de la Note 6. Lorsque k tend vers l'infini, le terme en n disparaît, l'exponentielle tend vers $e^{-\sigma_z^2/2}$ et le terme en $(x_1 \dots x_k)$ tend vers la moyenne géométrique des x_i dans z , de sorte que l'on a, à la limite,

$$(17) \quad z' = \Gamma_{x(z)} e^{\sigma_z^2/2}$$

Il est notable que l'estimateur (16) donne toujours une meilleure précision que (17). On a en effet

$$\frac{\sigma_{x_j}^2 \sigma_z^2}{\sigma_{x_j}^2 + k \sigma_z^2} < \frac{\sigma_{x_j}^2}{k}$$

Cela est naturel, puisque, dans (16), on tient compte des sondages extérieurs à S_z , et non dans (17). C'est seulement si k est très grand que l'on a le droit de négliger l'influence extérieure.

e/ Caractéristiques de l'estimateur z'

La variance de z à z' fixé est donnée par (16). Nous aurons besoin, dans la deuxième partie, de la variance propre de z' , ainsi que du coefficient de corrélation entre z et z' . Ces quantités se déduisent des relations :

$$\sigma_{z'}^2 = (1 - \rho^2) \sigma_z^2$$

$$\sigma_{z'}^2 = (1 - \rho^2) \sigma_z^2$$

Quant à $\sigma_{z'}^2$, variance de z' à z fixé, elle se déduit immédiatement de l'expression (15), en se souvenant qu'à z fixé, les x_i sont indépendants et ont pour variance $\sigma_{x_j}^2$

$$\sigma_{z'}^2 = \frac{k \sigma_{x_j}^2 \sigma_z^4}{(\sigma_{x_j}^2 + k \sigma_z^2)^2}$$

On en déduit:

$$(18) \quad \begin{aligned} \sigma_{z'}^2 &= \frac{\frac{1}{2} \sigma_z^2}{\sigma^2 x_3 + \frac{1}{2} \sigma_z^2} \\ \rho_{zz'} &= \sqrt{\frac{\frac{1}{2} \sigma_z^2}{\sigma^2 x_3 + \frac{1}{2} \sigma_z^2}} = \frac{\sigma_{z'}}{\sigma_z} \end{aligned}$$

On remarque que z' a une variance inférieure à celle de z . C'est qu'en effet, remplacer z par z' revient à négliger la variance de z à z' fixé. On vérifiera aisément que l'on a bien

$$\sigma_z^2 = \sigma_{z'}^2 + \sigma_{z-z'}^2$$

2/ Propriétés Générales des estimateurs de Krigé - Par estimateur de krigé relatif à un corps de renseignements donné, nous désignons l'estimateur z' de la teneur z d'un panneau tel que, connaissant ce corps de renseignements, la valeur probable de z soit égale à z' . Autrement dit, à z' fixé, on a par définition

$$(19) \quad E(z) = z'$$

L'estimateur (15) est l'estimateur de Krigé relatif au corps de renseignements $m(x_0, x_1, \dots, x_k)$. Désignons par $\sigma_z^2, \sigma_{z'}^2, \Gamma_z$ et $\Gamma_{z'}$ les variances et médianes de z et z' dans S . L'équation (19) s'écrit:

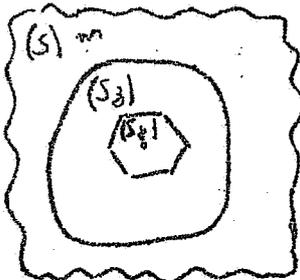
$$z' = \Gamma_z \left(\frac{z}{\Gamma_z} \right)^{\frac{\Gamma_z}{\sigma_z^2}} e^{-\frac{\sigma_z^2 z}{2}}$$

On en déduit:

$$(20) \quad \begin{cases} \rho = \frac{\sigma_{z'}}{\sigma_z} \\ \sigma_{z-z'}^2 = \sigma_z^2 - \sigma_{z'}^2 \\ \Gamma_z e^{\sigma_z^2/2} = \Gamma_{z'} e^{\sigma_{z'}^2/2} = m \end{cases}$$

Le coefficient de corrélation de z et z' est égal au rapport de leurs écarts types. La variance de z à z' fixé (qui est une mesure de la précision de l'estimateur z') est égal à la différence des variances à priori de z et de z' . Enfin, dans S , z et z' ont même valeur probable m .

II Estimation d'un petit panneau S_y



On se donne un sondage S_0 , ayant fourni une teneur x , entouré de l'héxagone S_y , de teneur moyenne inconnue y , lui même entouré d'une surface S_1 , dont la teneur z a fait l'objet d'une estimation z' . Connaissant z' , (estimateur de Krige) et m , teneur moyenne du gisement total, quel est la valeur probable de y ?

a/ Loi simultanée des trois variables x , y et z' .

x a pour médiane $m e^{-\sigma_x^2/2}$ et pour variance σ_x^2
 y a pour médiane $m e^{-\sigma_y^2/2}$ et pour variance σ_y^2 , avec

$$(21) \quad \sigma_x^2 = \alpha L \frac{S}{J} \quad \sigma_y^2 = \alpha L \frac{S}{S_y}$$

z' a pour valeur probable dans S , m , donc pour médiane

$$(22) \quad \Gamma_{z'} = m e^{-\sigma_{z'}^2/2}$$

et pour variance $\sigma_{z'}^2$. En ce qui concerne les coefficients de corrélation, on a d'abord

$$(23) \quad \rho_{xy} = \frac{\sigma_y}{\sigma_x}$$

Si l'on remarque qu'à z fixé z' est une variable indépendante de x et de y , on trouve de plus:

$$\rho_{z'x} = \rho_{z'z} \rho_{xz} \quad \rho_{z'y} = \rho_{z'z} \rho_{yz}$$

$$\rho_{z'x} = \rho_{z'z} \frac{\sigma_z}{\sigma_x} \quad \rho_{z'y} = \rho_{z'z} \frac{\sigma_z}{\sigma_y}$$

D'où compte tenu de (20)

$$(24) \quad \rho_{z'x} = \frac{\sigma_{z'}}{\sigma_x} \quad \rho_{z'y} = \frac{\sigma_{z'}}{\sigma_y}$$

b/ Loi de y et de x à z' fixé . L'estimateur de Krige, z', étant fixé, les variances deviennent:

$$(25) \quad \begin{cases} \sigma_{x.z'}^2 = \sigma_x^2 - \sigma_{z'}^2 \\ \sigma_{y.z'}^2 = \sigma_y^2 - \sigma_{z'}^2 \end{cases}$$

Elles sont égales aux variances de x et de y dans une aire Sz', un peu plus grande que Sz, telle que la variance dans S de la teneur des aires Sz' soit égale à $\sigma_{z'}^2$:

$$\alpha L \frac{S}{S_{z'}} = \sigma_{z'}^2 = \alpha L \frac{S}{S} - \sigma_{z.z'}^2$$

Dans ces conditions, les équations (25) s'écrivent:

$$(26) \quad \begin{cases} \sigma_{x.z'}^2 = \sigma_{x.z'}^2 \\ \sigma_{y.z'}^2 = \sigma_{y.z'}^2 \end{cases}$$

Le coefficient de corrélation entre x et y devient de même.

$$(27) \quad \rho_{xy.z'} = \frac{\sigma_{xy.z'}}{\sigma_{x.z'} \sigma_{y.z'}}$$

Et les médianes de y et de x :

$$(28) \quad \begin{cases} \mu_{y.z'} = z' e - \sigma_{z.z'}^2/2 \\ \mu_{x.z'} = z' e - \sigma_{x.z'}^2/2 \end{cases}$$

Autrement dit, à z' fixé, y et x ont tous deux pour valeur probable z'. Enfin, si dans l'aire Sy ont été implantés (au hasard), non plus un seul sondage, mais plusieurs, on a donné les teneurs x_i (i = 1, 2, ...), le coefficient de corrélation de x_i x_j , à z' fixé, devient

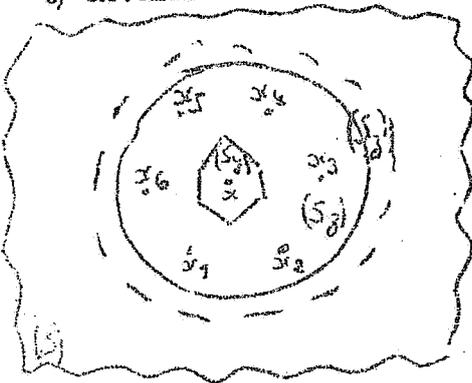
$$(29) \quad \rho_{x_i x_j.z'} = \frac{\sigma_{y.z'}^2}{\sigma_{x.z'}^2}$$

Comparons maintenant les équations (26), (27) (28) et (29) aux équations du paragraphe Ia. Elles sont formellement identiques, à condition de remplacer n par z' et l'aire S par l'aire Sz'. Tout se passe comme si l'on avait à estimer la teneur y de l'aire Sy contenue dans un gisement d'aire Sz', et de teneur moyenne z'. Autrement dit l'estimateur y' s'obtient, à partir de z' et du corps de renseignement relatif à y', de la même façon que l'estimateur z' à partir de n et du corps de renseignement relatif à z'.

Aucune hypothèse n'ayant été faite sur le corps de renseignements servant à définir z' , rien n'empêche de répéter l'opération et de définir un estimateur u' de la teneur u d'une aire S_u intérieure à S_y : il suffira de remplacer le gisement par la portion S_y' .

L'extrême généralité de ces résultats fournit donc un moyen théoriquement très simple pour évaluer un panneau en tenant compte de l'influence d'un nombre aussi grand que l'on veut d'auroles successives.

c/ Revenons à l'estimation de la teneur y de l'hexagone S_y centré sur un sondage ayant donné x , connaissant l'estimation z' d'une seule aire S_z entourant S_y . A_x et z' fixés, y a pour variance



$$(31) \quad \sigma_{y-z}^2 = \frac{\sigma_{xy}^2 \sigma_{yz}^2}{\sigma_{xz}^2}$$

pour médiane

$$(31) \quad \Gamma_{y-z}^2 = z' \frac{\sigma_{xy}^2}{\sigma_{xz}^2} \times \frac{\sigma_{yz}^2}{\sigma_{xz}^2}$$

et pour valeur probable

$$(32) \quad y = z' \frac{\sigma_{xy}^2}{\sigma_{xz}^2} \times \frac{\sigma_{yz}^2}{\sigma_{xz}^2} \quad e \quad \frac{\sigma_{xy}^2 \sigma_{yz}^2}{2\sigma_{xz}^2}$$

Ces expressions sont obtenues par simple détarquage des expressions correspondantes de la Note n° 6.

Tenons compte, maintenant, les résultats de la première partie. La formule (18) et la formule (26) conduisent à l'expression suivante de la précision de l'estimateur y' :

$$(33) \quad \sigma_{y-z}^2 = \frac{\sigma_y^2 \sigma_x^2 + k \sigma_z^2 \sigma_{yz}^2}{\sigma_x^2 \sigma_{xz}^2 + k \sigma_z^2 \sigma_{xz}^2} \sigma_{xy}^2$$

C'est une fonction homographe de k . Pour $k=0$, c'est à dire si

l'on n'a aucune estimation de z , elle se réduit à : $\frac{\sigma_{xy}^2 \sigma_y^2}{\sigma_x^2}$
 c'est à dire à la valeur trouvée dans la note N°6.

Pour k infini, c'est à dire si l'on connaît la véritable valeur de z , elle se réduit à $\frac{\sigma_{xy}^2 \sigma_{yz}^2}{\sigma_{xz}^2}$, c'est à dire à la même expression de Krige, à condition de remplacer S par S_z et S_z' : l'on connaît z lui même, en effet, y ne

dépend plus de m et doit être évalué par la théorie de Krige appliquée au panneau S_z et non plus au gisement S tout entier. S_z' et S_z coïncident.

De même, compte tenu de (15) et de (32), l'estimateur y' lui-même va s'écrire:

$$y' = m^a (x_1 \dots x_r)^b \frac{x}{x} e^d$$

$$(34) \quad \begin{cases} a = \frac{\sigma_{xy}^2}{\sigma^2 + \frac{1}{3} \sigma_z^2} \\ b = \frac{\sigma_z^2 \sigma_{xy}^2}{\sigma_{xz}^2 (\sigma^2 + \frac{1}{3} \sigma_z^2)} \\ c = \frac{\sigma_y^2 \sigma_{xz}^2 + \frac{1}{3} \sigma_z^2 \sigma_{yz}^2}{\sigma_{xz}^2 (\sigma^2 + \frac{1}{3} \sigma_z^2)} \\ d = \frac{\sigma_{xy}^2 \left[\sigma_y^2 \sigma_{xz}^2 + \frac{1}{3} \sigma_z^2 (\sigma_{yz}^2 + \sigma_{xz}^2) \right]}{2 \sigma_{xz}^2 (\sigma^2 + \frac{1}{3} \sigma_z^2)} \end{cases}$$

d) Choix de l'aire S_z : on doit prendre, comme aire S_z , celle qui donne la plus grande précision, c'est à dire celle qui rend minimale l'expression (33). En pratique, on prendra

$$k = \frac{S_x}{S_y} - 1$$

et on exprimera les diverses variances par la formule de Wijs.

L'expression (33) est le produit de σ_{xy}^2 , qui est une donnée, par facteur purement géométrique, de sorte que l'aire S_z optimale dépend que des données géométriques (s , S_x , S_y et S) : elle est indépendante de la dispersion absolue σ . En annulant la dérivée de l'expression (29), on obtient une équation contenant à la fois des termes en $1/S_z$ et en S_z/S_z , de sorte qu'on ne sait pas la résoudre.

Du point de vue pratique, cependant, on se rend compte facilement que la valeur optimale de S_z se situe aux alentours de $7 S_y$, de sorte que l'on prendra pour S_z l'aire définie par les polygones d'influence de S_0 et des 6 sondages adjacents. Deux exemples numériques permettront de le voir aisément.

Exemple I : On prend

$$s = 10^2 \text{ m}^2 \quad S_y = 10^3 \text{ m}^2 \quad S = 10^6 \text{ m}^2$$

Pour $S_z = S_y = 10^3$	(k=0)	$\bar{C}^2_{y, z z'} = \alpha \times 1,86$
$S_z = 10^{3,85}$	(k=6)	" = $\alpha \times 1,16$
$S_z = 10^4$	(k=9)	" = $\alpha \times 1,15$
$S_z = 10^{4,28}$	(k=18)	" = $\alpha \times 1,19$
$S_z = 10^{4,63}$	(k=42)	" = $\alpha \times 1,30$
$S_z = 10^{6,96}$	(k=99)	" = $\alpha \times 1,44$
$S_z = 10^8$	(k=999)	" = $\alpha \times 1,86$

Exemple 2 : On prend cent sondages au lieu de 1.000.

$$s = 10^{-2} \text{ m}^2 \quad S_y = 10^4 \quad S_z = 10^6$$

$S_z = S_y = 10^4$	(k=0)	$\alpha \times 1,50$
$S_z = 10^{4,85}$	(k=6)	$\alpha \times 1,14$
$S_z = 10^{5,28}$	(k=18)	$\alpha \times 1,23$
$S_z = 10^{5,63}$	(k=42)	$\alpha \times 1,36$
$S_z = 10^6$	(k=99)	$\alpha \times 1,50$

On voit que $k = 6$ correspond sensiblement au minimum. On prendra donc toujours pour S_z l'aire définie par S_0 et les 6 sondages les plus proches.

c/ Détermination plus précise d'un grand panneau

Il peut arriver que l'on ait besoin d'évaluer la teneur probable d'une portion S_y importante de gisement, par exemple une portion particulièrement riche. A l'intérieur de S_y ont été forés p sondages, ayant donné les teneurs x_1, x_2, \dots, x_p . Entourons S_y par une aire S_z plus grande. En plus des p sondages précédents, qui ne doivent pas servir au calcul de z' , S_z contient k sondages (sondages intérieurs à S_z et extérieurs à S_y) ayant donné les teneurs $x'_1 - x'_k$. On calcule z' , à partir des x'_i , par la formule (15). On définit l'aire z' , grâce à la formule (16), par la condition.

$$\bar{C}^2_{z z'} = \bar{C}^2_{z, z'}$$

.../...

L'estimateur y' est alors, d'après la formule (15):

$$(35) \quad y' = z' \frac{\sigma_{xy}^2}{\sigma_{xy}^2 + t \sigma_{y_2}^2} (x_1, x_2, \dots, x_t) \frac{\sigma_{y_2}^2}{\sigma_{xy}^2 + t \sigma_{y_2}^2} e^{\frac{t \sigma_{xy} \sigma_{y_2}'}{2(\sigma_{xy}^2 + t \sigma_{y_2}^2)}}$$

Et sa précision, d'après la formule (15) :

$$(36) \quad \sigma_{y \cdot y'}^2 = \frac{\sigma_{y_2}^2 \sigma_{xy}^2}{\sigma_{xy}^2 + t \sigma_{y_2}^2}$$

f/ Limites de confiance . Puisque, à y' fixé, y est une variable lognormale de moyenne y' et de variance $\sigma_{y \cdot y'}^2$, il y a 97,5 chances sur cent pour que y soit supérieur à :

$$(37) \quad y' e^{-\frac{\sigma_{y \cdot y'}^2}{2} - 2 \sigma_{y \cdot y'}}$$

Le coefficient inférieur de sécurité à 97,5 % est donc

$$(38) \quad k = e^{-\frac{\sigma_{y \cdot y'}^2}{2} - 2 \sigma_{y \cdot y'}}$$

Ce qui veut dire qu'il y a 95 chances sur cent pour que l'on ait:

$$(39) \quad y > ky'$$

YAM

