# Relatório do Exercício Programa 2: Métodos de Monte Carlo

Erik Davino Vincent - BMAC - Turma 54 NUSP: 10736584

April 25, 2019



IME - USP

# Contents

1	Introdução	2
	1.1 Critério de Parada	2
2	Método Crud	2
	2.1 Escolha do <i>n</i>	:
	2.2~ Método alternativo para escolha do $n$ e cálculo do erro	
3	Método Hit-or-Miss	4
	3.1 Escolha do <i>n</i>	4
4	Método Importance Sampling	Ę
	4.1 Escolha da $g(x)$	6
	4.2 Escolha do $n$	
	4.2.1 Variância	7
5	Método Control Variate	7
J	5.1 Escolha de $\phi(x)$	
	5.1 Escolha de $\phi(x)$	

# 1 Introdução

O seguinte texto tem por objetivo a análise de quatro métodos de Monte Carlo, visando a comparação entre a eficiência deles, além do quanto são otimizados. Será discutido o tempo de computação de cada método, a comparação direta de seus resultados e a implementação para encontrar resultados bons, com erro  $\leq 1\%$ 

Os métodos serão aplicados para calcular a estimativa da integral da função, no intervalo [0,1], definida por:

$$f(x) = e^{-\alpha x} \cos \beta x$$

onde  $\alpha = 0.10736584$ , o meu número USP e  $\beta = 0.50886257$ , o meu número de RG.

#### 1.1 Critério de Parada

A escolha do critério de parada foi simples: se o programa estimar o erro que eu quero e este for  $\leq 1\%$ , o programa interrompe o processo e devolve os resultados.

## 2 Método Crud

O método Crud consiste em estimar  $\gamma = \int_0^1 f(x)dx$  através da média para n experimentos aleatórios de f(x), uniformes, no intervalo de integração. Ou seja:

$$\hat{\gamma} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} f(x_i)$$

onde  $\hat{\gamma}$  é a estimação da integral e  $x_i$  U[0,1].

Convenientemente, para intervalos unitários de integração como esse, é possível dizer que se n é grande o suficiente, pela Lei dos Grandes Números, o estimador  $\hat{\gamma}$  se comporta como uma média, que tem distribuição normal padrão. Então, tal como:

$$\overline{x} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} x_i$$

$$\overline{x} \ Normal(\mu = 0, \ \sigma^2 = 1)$$

temos que:

$$\hat{\gamma} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} f(x_i)$$

$$\hat{\gamma} \ Normal(\mu = 0, \ \sigma^2 = 1)$$

e além disso:

$$S^{2} = \frac{\sum_{1}^{n} (x_{i} - \hat{\gamma})^{2}}{n}$$

Pelo que já sabemos de estatística, sabendo que  $\hat{\gamma}$  tem distribuição normal padrão, o erro pode ser calculado como:

$$\epsilon = z \frac{\sigma}{\sqrt{n}}$$

que no caso da nossa implementação, como  $\sigma^2$  também é estimado, o erro vai ser estimado:

$$\epsilon = z \frac{S}{\sqrt{n}}$$

## **2.1** Escolha do n

O método utilizado para encontrar o n para a integral com erro  $\leq 1\%$  foi recursivo. O que ele faz é estimar a integral para um dado n inicial, calcular a variância dessa estimação, fixa para dado n, para então estimar o erro  $\epsilon$ , dado esse n. Até que meu erro estimado seja  $\leq 1\%$ , o programa aumenta o n e refaz o calculo, da seguinte forma:

$$z = 2.575, \ n = 1,$$
 (1)

$$\hat{\gamma} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} f(x_i) = f(x_i)$$
(2)

$$S^{2} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (x_{i} - \hat{\gamma})^{2} = (x_{i} - f(x_{i}))^{2}$$
(3)

$$\epsilon = z \frac{S}{\sqrt{n}} = 2.575S \tag{4}$$

Se 
$$\epsilon \ge 1\%$$
, então aumento o  $n$  e repito os passos anteriores. (5)

$$n = n^* 2\sqrt{10}, \ n^* = "n \text{ anterior}"$$
 (6)

Observe que o valor z=2.575 vem da distribuição normal mencionada antes, e representa um nível de confiança de 99%. Além disso, o valor de aumento de n utilizado é baseado na propriedade de que se quero diminuir meu erro de, por exemplo, 10% para 1%, o n deve ser 100 vezes maior, pois o erro é calulado utilizando  $\sqrt{n}$ .

Percebi que de fato, utilizando cada vez um n 100 vezes maior gerava um resultado desejado, com erro  $\leq 1\%$ , mas eram exageradamente grandes, pois os saltos de precisão são muito grandes, as vezes passando o valor crítico para eu conseguir o erro esperado. O fator de crescimento que escolhi é suficiente para o erro ser  $\leq 1\%$  e o n se manter de tamanho razoável.

#### \*RESULTADOS OBTIDOS:

Tempo de computação para  $\epsilon \leq 1\%$ : entre 0.28 e 0.3 segundos aproximadamente.

n=46656 para a maior parte dos casos.

Erro estimado: em torno de 0.48%. Variância amostral: em torno de 0.167.

Integral calculada: 0.7823536912915406 (resultados variam).

\*OBS: Há um pequeno cálculo para corrigir o erro (vide algorítimo).

#### 2.2 Método alternativo para escolha do n e cálculo do erro

\*Sugerido por um colega\*

Não irei entrar muito em detalhes, pois eu não saberia explicar a teoria por trás desse método. Ele consiste em calcular dois  $\hat{\gamma}$ s, um com n amostras  $(\hat{\gamma_1})$  e o outro com 100n amostras  $(\hat{\gamma_2})$ . Pela definição do erro:

$$\epsilon = \frac{|\hat{\gamma} - \gamma|}{\gamma}$$

Disso, poderiamos estimar o erro como:

$$\epsilon = \frac{|\hat{\gamma_1} - \hat{\gamma_2}|}{\hat{\gamma_2}}$$

Com as simulações que rodei, para n grande, o erro converge para 0 e  $\hat{\gamma}$  converge para  $\gamma$ . Se o algoritimo não tiver problemas, também posso concluir que o n para esse método é menor do que para o método anterior.

# 3 Método Hit-or-Miss

Provavelmente o método mais 'experimental' dentre os apresentados: consiste em "jogar" n pontos  $(x_i, y_i)$ ,  $x_i$ ,  $y_i \sim U[0, 1]$  sobre a área que quero achar a integral, e contar a quantidade de pontos que caem entre a curva e o eixo x, para fazer a proporção de acertos. Quando falo em ser 'experimental' quero dizer que ele poderia ser facilmente reproduzido na vida real, atirando bolinhas sobre um plano com a curva desenhada e fazer a proporção de acertos.

Vejamos: como a curva corta uma região [0,1]x[0,1], é esperado que a porcentagem da região entre a curva e o eixo x, seja a própria área da integral.

Pelo que já sabemos de estatística:

$$\hat{\gamma} = \hat{p} = \frac{\text{acertos}}{n}$$

Se n for grande o suficiente sabemos, pela Lei dos Grandes Números, que:

$$\hat{p} \sim Normal(p, p(1-p))$$

Por essa definição, teremos um  $S^2 = \hat{p}(1-\hat{p})$ , que não dependerá por si de n, nem de  $x_i$ s aleatórios, mas indiretamente por  $\hat{p}$ . Isso é bom, pois a variância será menor, mesmo que o n final venha a ser grande, em comparação aos outros métodos, como veremos em "Escolha do n".

Não se deve deixar de apontar, o algoritimo que calcula  $\hat{\gamma}$ :

Dado 
$$n$$
: (7)

Enquanto 
$$i < n$$
, se, dado  $x_i \in y_i$ ,  $f(x_i) > y_i$ : (8)

$$acertos = acertos^* + 1$$
 (9)

$$i = i^* + 1 \tag{10}$$

$$\hat{p} = \frac{\text{acertos}}{n} \tag{11}$$

#### 3.1 Escolha do n

O algorítimo de escolha do n copia o do primeiro método, com a única diferença de que  $S^2 = \hat{p}(1-\hat{p})$ . Por tal razão, não irei repetir o passo a passo, mas apresentarei o resultado:

Tempo de computação para  $\epsilon \le 1\%$ : entre 0.16 e 0.18 segundos aproximadamente. n=24300 para a maior parte dos casos.

Erro estimado: em torno de 0.67%.

Variância amostral: em torno de 0.0025.

Integral calculada: 0.7825514403292181 (resultados variam).

Fiquei surpreso com o resultado: o tempo de computação é reduzido pela metade, provavelmente porque a variância não precisa ser calculada sobre n ou  $x_i$ s aleatórios. Além disso,  $S^2$  é bem pequena, possivelmente pela mesma razão do menor tempo de computação. n tem em torno de metade do tamanho do método Crud. Apesar disso, o erro estimado para esse n é maior que o do método anterior (o que é influenciado tanto pelo n menor, quanto ao fato de que o método Hit-or-Miss possui menos informações sobre a curva f(x).

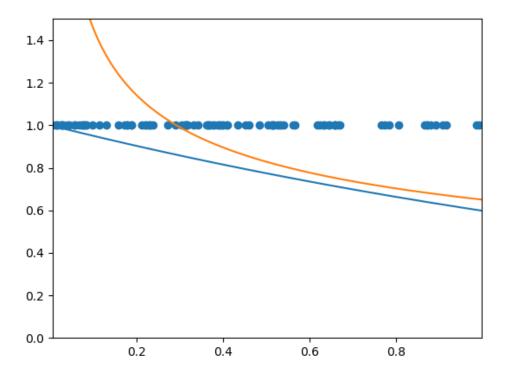
# 4 Método Importance Sampling

O método a seguir apresenta uma técnica de redução de variância do método Crud. Tal técnica consiste em definir uma função auxiliar, g(x), tal que g(x) tem crescimento e decrescimento semelhantes ao de f(x), no intervalo [0,1]. Além disso, tomaremos como amostra aleatória  $x_i \sim g(x)$ . Para explicar melhor como esse método funciona, vamos apresentar o cálculo para o estimador  $\hat{\gamma}$ :

$$\hat{\gamma} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \frac{f(x_i)}{g(x_i)}$$

Ao fazer esse cálculo, e defindo a amostra com distribuição g(x), nós damos mais importância para pontos próximos de onde a função é grande, e a área é maior, ou seja, onde o valor da integral é "mais determinado".

Vejamos o gráfico, para melhor compreensão:



A curva azul representa f(x). A curva laranja representa g(x) e os pontos sobre a reta y=1 são pontos aleatórios com distribuição g(x). Como vemos, a área de f(x) é maior próxima à zero, onde os pontos se concentram. Os poucos pontos próximos de 1 são pontos "inúteis", pois, se caem longe de onde a área é grande, tudo o que eles fazem é aumentar a variância, dando a mesma informação sobre f que um ponto que cai mais próximo de onde a área é grande.

# 4.1 Escolha da g(x)

A g(x) escolhida para esse método foi a função beta, facilmente encontrada em bibliotecas como NumPy, SciPy, na forma de  $beta.pdf(x, \alpha, \beta)$ . Além da fácil utilização dessa função e de sua distribuição aleatória, ela é altamente manipulável pelos seus parâmetros  $\alpha$  e  $\beta$ .

Quanto à escolha desses parâmetros, foram escolhidos "à olho". Isso é: baseado em como os pontos com distribuição beta se distribuiam, e pela forma de beta, intuí que bons resultados seriam obtidos com  $\alpha = 0.65$  e  $\beta = 1$ . (Para  $\beta = 1$  e  $0 \le \alpha < 1$ , a função se comporta como uma exponencial decrescente).

#### 4.2 Escolha do n

O algorítimo para a escolha do n foi o mesmo que o do método Crud. Afinal,  $\frac{f(x)}{g(x)} = h(x)$ , para o qual a média obtida será enviesada, mas ainda assim, se comporta como uma média.

\*RESULTADOS OBTIDOS: Tempo de computação para  $\epsilon \leq 1\%$ : entre 3 e 3.5 segundos aproximadamente. n=7776 para a maior parte dos casos.

Erro estimado: em torno de 0.46%.

Variância amostral: em torno de 0.045. (CALCULADO COM 95% DE CONFIANÇA).

Integral calculada: 0.7832315934372269 (resultados variam).

Vemos que para um n bem menor, obtivemos um erro bem razoável, menor do que o do método Hit-or-Miss, mesmo com um n tão menor, além de uma variância 4 vezes menor do que a do método Crud (vide algorítimo). A grande contrapartida de minha implementação é o tempo de computação. Eu não havia mencionado anteriormente, mas o tempo de computação, para um n 10 vezes maior é muito maior. Mais do que o dobro. Isso significa que, com minha implementação, esse método não calcula bem a integral para erros muito pequenos.

Segue uma referência direta à saída do programa, comparando o Método Crud com Importance Sampling, para um mesmo n:

O Importance Sampling é notavelmente mais preciso para um n comum.

#### 4.2.1 Variância

Como a escolha do n depende da minha variância, é importante discuti-la. Para esse método, o cálculo da variância é diferente do cálculo normal de uma variância. A sua estimativa pode ser calculada de acordo com a apresentada em https://statweb.stanford.edu/ owen/mc/Ch-var-is.pdf:

$$S^{2} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \left( \frac{f(x_{i})}{g(x_{i})} - \hat{\gamma} \right)^{2}$$

onde  $\hat{\gamma}$  é pré-fixado para o n. Esse cálculo resulta em uma variância amostral muito menor do que a do método Crud, pelas propriedades explicadas anteriormente sobre esse método.

# 5 Método Control Variate

Esse método também tem como objetivo principal diminuir a variância. Ele consiste em definir uma função  $\phi(x)$ , a qual seja muito semelhante em crescimento, posição, ou seja, o gráfico, da f(x), além dela ser facilmente integrável de alguma forma (é um método especialmente útil se não sabemos integrar f(x) de nenhuma forma. A idéia é que se soubermos integrar  $\phi(x)$ , podemos analizar a covariância que ela possui com a f(x) e calcular  $\hat{\gamma}$  em função dessa covariância. O que entendo desse método, de forma pouco rebuscada, é que ele aproxima a integral de f(x) da intergal de  $\phi(x)$  pelo quanto elas estão relacionadas. Quanto mais correlacionadas, melhor será a aproximação da integral de uma para a outra. Dessa forma, também obtemos uma variância menor.

Com f(x) e  $\phi(x)$ , calculamos dois estimadores:  $\hat{\gamma_f}$  e  $\hat{\gamma_\phi}$ . Calculamos  $\int_0^1 \phi(x) dx$ , além da variância amostral de f(x),  $Var(\hat{\gamma_f}) = S^2 = \frac{\sum_1^n (x_i - \hat{\gamma_f})^2}{n}$ , com  $x_i \sim U[0,1]$ . A covariância amostral é calculada como:

$$\frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n}(x_i-\hat{\gamma_f})(x_i-\hat{\gamma_\phi})$$

Devemos definir além de tudo isso:

$$\hat{\Gamma} = \hat{\gamma_f} + c(\gamma_\phi - \int_0^1 \phi(x) dx)$$

onde  $c = -\frac{Cov(\hat{\gamma_{\phi}}, \hat{\gamma_{f}})}{Var(\hat{\gamma_{f}})}$  é um coeficiente ótimo, de acordo com Wikipedia - Control Variates, e a variante desse  $\hat{\Gamma}$ :

$$\hat{\Gamma} = Var(\hat{\gamma_f}) - \frac{Cov(\hat{\gamma_f}, \hat{\gamma_\phi})^2}{Var(\hat{\gamma_\phi})}$$

## 5.1 Escolha de $\phi(x)$

Essa foi uma escolha fácil. Sabemos que:

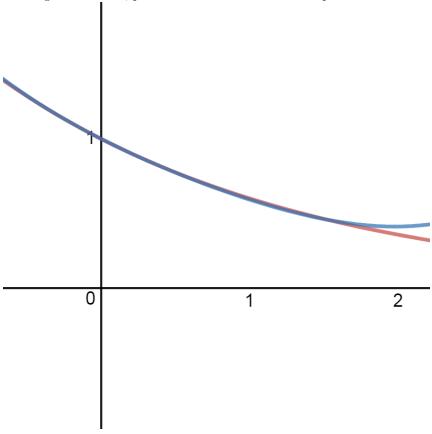
$$e^{u} = 1 + u + \frac{u^{2}}{2!} + \frac{u^{3}}{3!} + \dots = \lim_{n \to \infty} \sum_{i=0}^{n} \frac{u^{i}}{i!}$$

Desse dado, tiramos, com n = 6 que:

$$\phi(x) = \cos(\beta x) \left( 1 + (-\alpha x) + \frac{(-\alpha x)^2}{2!} + \frac{(-\alpha x)^3}{3!} + \dots \right) = \cos(\beta x) \sum_{i=0}^{6} \frac{(-\alpha x)^i}{i!}$$

é uma curva aproximada de f(x) no intervalo desejado e fácil de calcular a integral.

No gráfico abaixo, podemos ver as duas curvas comparadas:



Note que f(x) é a curva vermelha e  $\phi(x)$  a curva azul.

## 5.2 Escolha do n

A escolha do n se deu como todas as anteriores, notando-se que os cálculos acima, todos, devem ser feitos novamente em cada etapa. Porém, para além da complicação da implementação, os resultados são muito bons:

Tempo de computação para  $\epsilon \leq 1\%$ : entre 1.9 e 2 segundos aproximadamente.

n = 7776 para a maior parte dos casos.

Erro estimado: em torno de 0.76%. Variância amostral: em torno de 0.12.

Integral calculada: 0.7787033368873665 (resultados variam).

Os resultados obtidos são agradáveis. Vemos que obtemos uma variância menor, para um n menor, não tão boa quanto a do método  $Importance\ Sampling$ , porém razoável, e um erro desejado. Além disso, o tempo de computação é melhor do que o do  $Importance\ Sampling$ , o queno torna um método vantajoso. Em alguns experiomentos, pude verificar que para um n maior a variância desse método se torna ainda menor. Se compararmos com o mesmo n do método Crud, veriamos uma grande melhoria. Esses vários fatores me levam a crer, que ao menos para a curva f(x) que utilizamos, esse último método é o mais equilibrado em termos de eficiência e resultado.