

TP Méthode de Métropolis Monte-Carlo

Sous-titre / sujet

Auteur : Owen GRIERE

Date : 4 octobre 2025

Table des matières

1	Introduction	2
1.1	Les parametres	2
2	Explication du Code	3
2.1	La fonction de potentiel	3
2.2	Les fonctions intermédiaires	3
2.2.1	La fonction <code>grad_f</code>	3
2.2.2	La fonction <code>verif_deplacement</code>	3
2.2.3	La fonction <code>init_decalage</code>	3
2.2.4	La fonction <code>vecteur_deplacement</code>	4
2.3	La fonction de Métropolis Monte Carlo	4
2.4	La fonction <code>main</code>	4
2.5	Les fonctions de visualisation graphique	5
2.5.1	La fonction <code>plot_2D</code>	5
2.5.2	La fonction <code>plot_3D</code>	5
3	Résultats	6
4	Discussion	9

1 Introduction

Ce TP a pour but de générer sur Python une méthode de Métropolis Monte Carlo sur un profil de potentiel dans un espace réduit appelé boîte.

1.1 Les paramètres

Voici les paramètres à faire varier lors de l'exécution du code :

L = 5 *Taille de la boîte.* Le domaine de calcul est le carré $\Omega = [-L, L] \times [-L, L]$. Les positions sont donc bornées par $-L \leq x, y \leq L$.

T = 10 *Température* Contrôle la probabilité d'accepter un déplacement défavorable.

pas_aleatoire = 3 *Amplitude de déplacement proposée* À chaque itération, on tire un décalage $(\delta x, \delta y)$ dans l'intervalle

$$\delta x, \delta y \in [-p_{\text{aléa}}, p_{\text{aléa}}], \quad \text{où } p_{\text{aléa}} = \text{pas_aleatoire}.$$

pas = 50 *Nombre d'itérations.* On effectue $N_{\text{pas}} = \text{pas}$ propositions/acceptations de déplacements (boucle Monte Carlo).

epsilon = 10^{-3} *Seuil de minima d'énergie* On considère que l'on a atteint le fond d'un puits de potentiel lorsque la projection du gradient vérifie la condition

$$|D_F| < \varepsilon,$$

(Autrement dit, la pente locale en descente de gradient est proche de 0)

Discret = True *Type d'espace*

- **True** : espace discret.
- **False** : espace continu.

plotting = '2D' *Mode de visualisation*

- **'2D'** : espace 2D dans le plan (x, y) , avec coloration suivant la valeur de f .
- **'3D'** : surface $z = F(x, y)$ au-dessus du domaine Ω .

GRADIENT = False *Affichage optionnel du gradient projeté*

- **True** : en plus du profil d'énergie, on affiche une carte de D_F pour visualiser les zones de forte pente.
- **False** : on n'affiche que la figure principale.

les tables W_i, X_i, Y_i *Paramètres de la fonction de potentiel*

- Les couples (X_i, Y_i) représentent les **positions des centres des puits de potentiel**. Chaque point correspond donc à une localisation spatiale où l'énergie est minimale.
- Les coefficients W_i jouent le rôle de **profondeur des puits**. Plus W_i est grand, plus le puits associé est profond, ce qui correspond à une interaction énergétique plus marquée.

2 Explication du Code

Ici est présenté toutes les fonctions utilisé dans le code python sachant que le tout est articulé dans la fonction `main()` qui sera également explicitée.

2.1 La fonction de potentiel

Cette fonction a pour but de caluler la valeur de potentiel en chaque point de la grille (X, Y) définit par cette fonction :

$$F(x, y) = - \sum_i W_i e^{\left(-(X_i - x)^2 - (Y_i - y)^2 \right)}$$

Cette fonction permet d'obtenir un profil énergétique aléatoire.

2.2 Les fonctions intermédiaires

2.2.1 La fonction `grad_f`

Cette fonction sert à calculer le gradient en point de cette manière :

$$\nabla F(x, y) = \begin{bmatrix} - \sum_i W_i 2(X_i - x) e^{\left(-(X_i - x)^2 - (Y_i - y)^2 \right)} \\ - \sum_i W_i 2(Y_i - y) e^{\left(-(X_i - x)^2 - (Y_i - y)^2 \right)} \end{bmatrix}$$

Ensuite, on calcul son projeté sur la direction de $-\nabla F$ pour obtenir un scalaire :

$$D_F = \nabla F(x, y) \cdot \frac{-\nabla F(x, y)}{\|-\nabla F(x, y)\|} = -\|\nabla F(x, y)\|$$

On obtient au final : $D_F = -\|\nabla F(x, y)\|$ Ainsi on obtient que D_F est l'opposé de la norme du gradient de F.

Les fonctions `grad_grid` et `projected_gradient_field` permettent de faire la même chose mais sur une grille Numpy afin de pouvoir plot les valeur de la norme du gradient de F sur l'entiereté de la boite.

2.2.2 La fonction `verif_deplacement`

Cette fonction a pour objectif de vérifier si à partir d'une position (x, y), un décalage de cette position de (dx, dy) est possible au sein de la boite. Si le déplacement est possible alors elle retournera True alors que dans le cas contraire False sera retourné.

2.2.3 La fonction `init_decalage`

Cette fonction pour objectif de générer un vecteur de déplacement. Cette fonction prend en entrée un boolean 'puits', un pas aléatoire ainsi qu'un scalaire gradient. Le boolean puits a pour objectif de désigner a l'attribution aléatoire que la position de la conformation se trouve dans un puits de potentiel.

On effectue cette comparaison pour définir le fond d'un puits, donc un minima de potentiel.

$$|D_F| < \varepsilon$$

Quand cette condition est validé, on choisit un décalage comme si nous n'étions pas dans un puits, afin d'en sortir. Alors que si nous touchons pas le fond du puits, le décalage définit par le pas aléatoire est multiplié par un facteur $\frac{1}{e^{|D_F|}}$ pour toucher progressivement la fin du puits pour atteindre plus finement le minima de potentiel.

Ici l'objectif est d'introduire un terme qui va venir réduire la fenêtre d'un choix aléatoire d'un pas afin de rester au maximum dans le puits de potentiel et d'être sûr d'atteindre le plus possible le minima de celui-ci.

2.2.4 La fonction `vecteur_deplacement`

Cette fonction effectue le déplacement qui a été vérifié au préalable.

2.3 La fonction de Métropolis Monte Carlo

Cette fonction est le coeur de l'algorithme de Metropolis Monte Carlo, elle est alors détaillé ci-dessous :

Soit une position $(i, j) \in \mathbb{R}^2$ (correspondant a une conformation spécifique) et la fonction d'énergie $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$. On propose un déplacement $(x_{\text{décal}}, y_{\text{décal}})$ conduisant à la conformation candidate

$$(i', j') = (i + x_{\text{décal}}, j + y_{\text{décal}}),$$

à condition qu'il soit admissible (`verif_deplacement` donne True). On définit la variation d'énergie

$$\Delta f = F(i', j') - F(i, j).$$

La règle d'acceptation de Metropolis fonctionne de la manière suivante : On accepte le candidat dans 2 cas différents et distincts :

- Si $\Delta f \leq 0$ correspondant a une conformation nécessairement plus stable
- Si en tirant $R \sim \mathbb{U}(0, 1)$ le candidat vérifie $e^{-\Delta f/T} > R$ (acceptation probabiliste d'une dégradation de la stabilité) où $T > 0$ est la "Température".

Puis, l'on met à jour l'état via

$$(i, j) \leftarrow (i', j') \quad (\text{vecteur_deplacement}).$$

Sinon, on refuse le déplacement et on conserve l'état courant (i, j) . Dans le code fourni, cela correspond au test

$$(F(i, j) > F(i', j')) \text{ ou } (F(i, j) \leq F(i', j') \text{ et } e^{(F(i, j) - F(i', j'))/T} > R),$$

ce qui est exactement $e^{-\Delta F/T} > R$ lorsque $\Delta F > 0$.

2.4 La fonction `main`

Cette fonction exécute quand a elle la méthode de Metropolis Monte Carlo pour chaque pas choisit dans les paramètres sachant quelle calcule a chaque itération la norme du gradient a chaque nouveau point afin de définir la présence d'un puit et de réduire le pas dans le cas d'une détection d'un puit.

les variables `puits` et `flag_puits` permettent comme une bascule de définir un changement d'état de la présence d'un puit au niveau de la conformation actuelle, `origin_puits` sert a récupérer la valeur du potentiel au niveau maximum du potentiel puit afin de vérifier quand la conformation suivante en sort. J'utilise de manière arbitraire ε pour définir ce critère de sortie d'un puit :

$$|F(\text{origin_puits}) - F(\text{conformation actuelle})| \leq \varepsilon \text{ AND } ETAT = \text{dans un puits} \implies ETAT = \text{sortie du puits}$$

la condition $-\|\nabla F(x, y)\| < -0.2$ a été défini empiriquement en imprimant les moyenne et écart-type de $-\|\nabla F(x, y)\|$ pour plusieurs simulation. Il n'est pas fin du tout et ne semble pas être stringeant pour le moment.

2.5 Les fonctions de visualisation graphique

2.5.1 La fonction plot_2D

Cette fonction plot en 2D le profil énergétique ainsi que la trajectoire de la conformation suivant X et Y. Il est possible de plot également le gradient sur l'entiereté de la boite avec la trajectoire

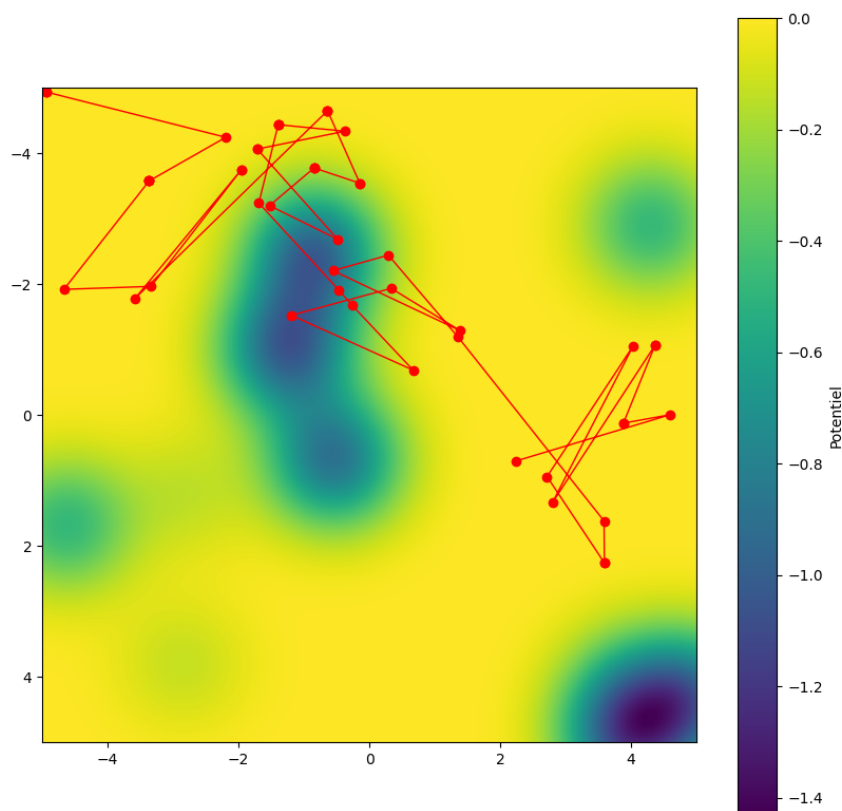


FIGURE 2.1 – Visualisation 2D du profil énergétique avec la trajectoire obtenu grace a MMC pour 50 pas

2.5.2 La fonction plot_3D

Cette fonction plot en 2D le profil énergétique ainsi que la trajectoire de la conformation suivant X, Y et du potentiel de la conformation. Il est possible de plot également le gradient sur l'entiereté de la boite avec la trajectoire

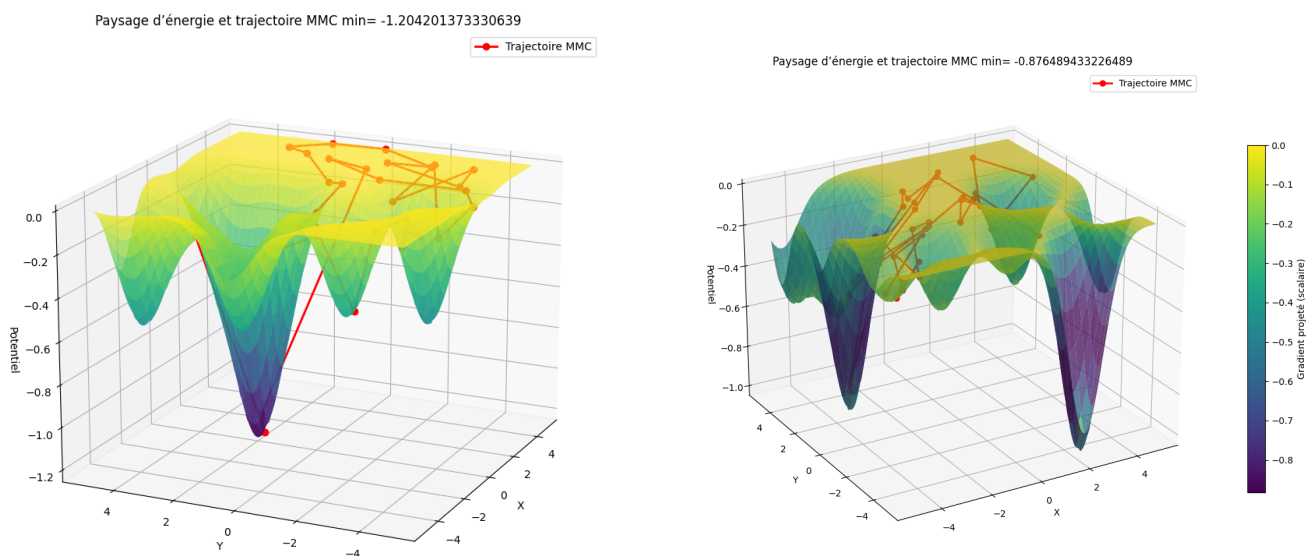


FIGURE 2.2 – Visualisation en 3D du profil énergétique avec la trajectoire obtenue grâce à MMC pour 50 pas

FIGURE 2.3 – Visualisation en 3D du gradient projeté avec la trajectoire obtenue grâce à MMC pour 50 pas

3 Résultats

Dans cette section je vais présenter mes différents résultats atteints avec la méthode de Metropolis Monte Carlo. On a choisi dans cette Figure 3.2 $\varepsilon = 10^{-3}$ ainsi que 200 itérations avec une température égale à 2. L'objectif étant d'augmenter la température pour voir l'évolution de la méthode en fonction de celle-ci

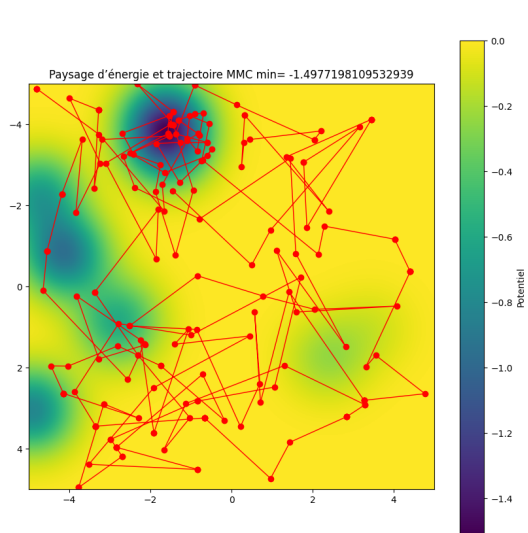


FIGURE 3.1 – Visualisation en 2D du profil énergétique avec la trajectoire obtenue grâce à MMC pour 200 pas

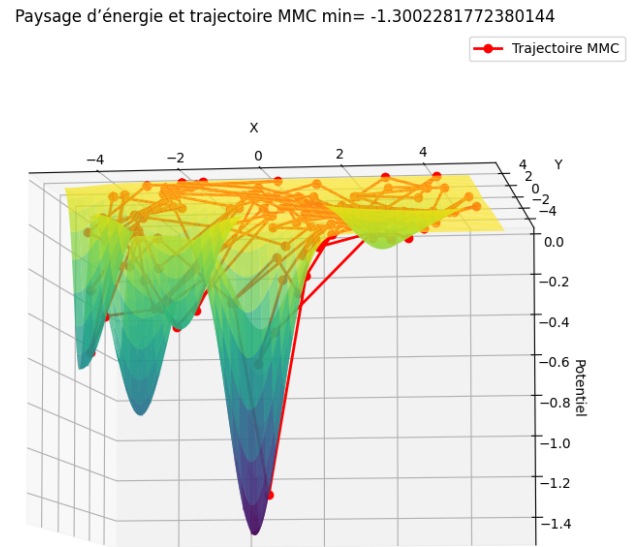


FIGURE 3.2 – Visualisation en 3D du profil énergétique avec la trajectoire obtenue grâce à MMC pour 200 pas

Désormais il s'agit d'augmenter uniquement la température et de voir comment la simulation augmente. J'ai utilisé la seed '42' afin de reproduire le même profil énergétique afin de d'isoler l'impact de la température. Dans cette Figure 3.4, la température a été fixée à 200.

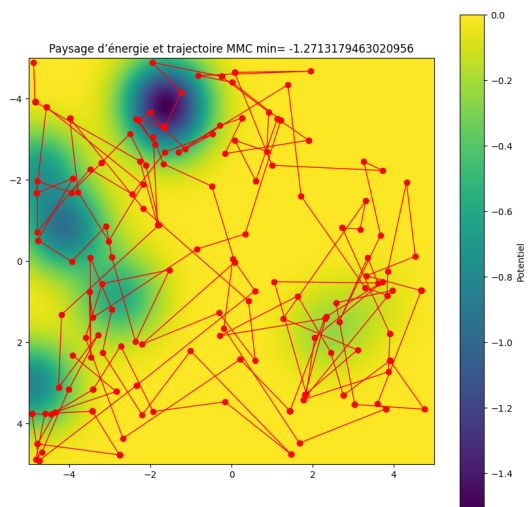


FIGURE 3.3 – Visualisation en 2D du profil énergétique avec la trajectoire obtenue grâce à MMC pour 200 pas

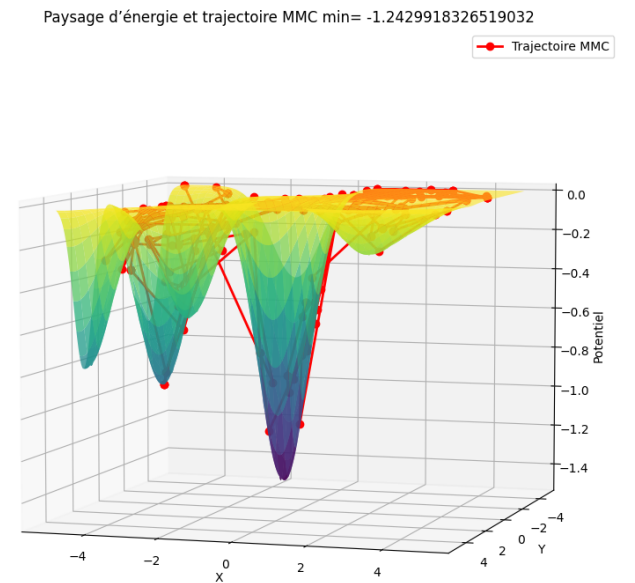


FIGURE 3.4 – Visualisation en 3D du profil énergétique avec la trajectoire obtenue grâce à MMC pour 200 pas

On remarque que plus la température augmente plus il est compliqué pour la simulation d'atteindre les extremums

d'énergie, ce qui est relativement logique compte tenu du modèle d'exclusion du critère de Metropolis. On peut également augmenter le nombre de puits de notre profil énergétique comme vu ci-dessous, on remarque que sur cet exemple les puits les plus profonds sont bien repérés et atteints par la méthode MMC. (Ref : Figure 3.6)

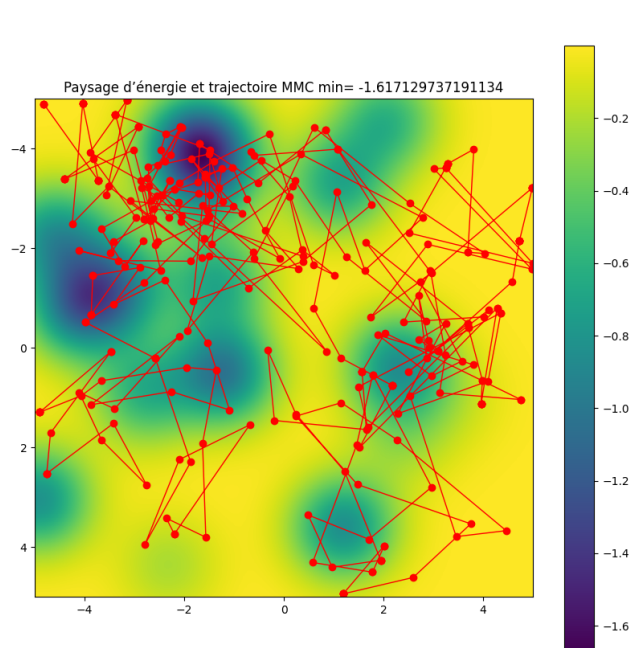


FIGURE 3.5 – Visualisation en 2D du profil énergétique avec la trajectoire obtenue grâce à MMC pour 300 pas et 20 puits

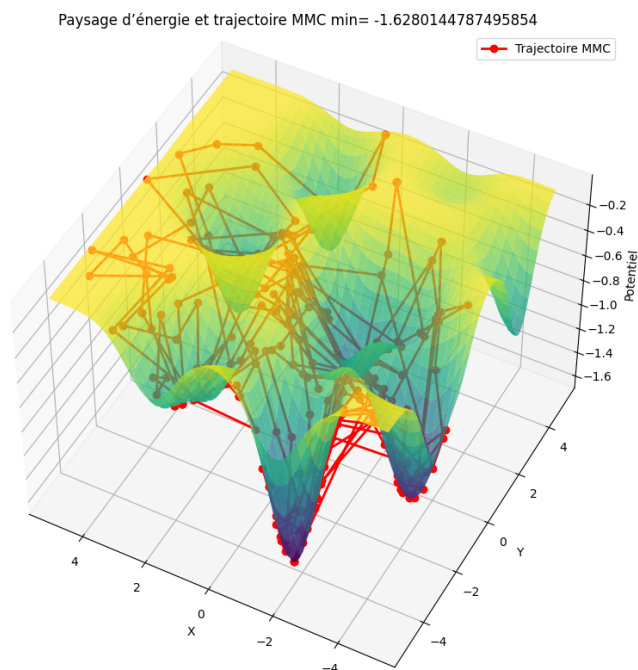


FIGURE 3.6 – Visualisation en 3D du profil énergétique avec la trajectoire obtenue grâce à MMC pour 300 pas et 20 puits

Ensuite, s'interroge sur l'écart entre le ground truth et notre MMC, pour comprendre cet écart on commence par choisir une conformation unique du profil énergétique avec une SEED puis on répète l'expérience 1000 fois en récupérant l'écart entre le ground truth et nos expériences pour finir par en calculer la moyenne et l'écart-type.

Moyenne	Ecart-type
0.058	0.085

TABLE 3.1 – Statistiques des écarts entre le ground truth et l'expérience

Et voici un histogramme de la distribution de ces écarts.

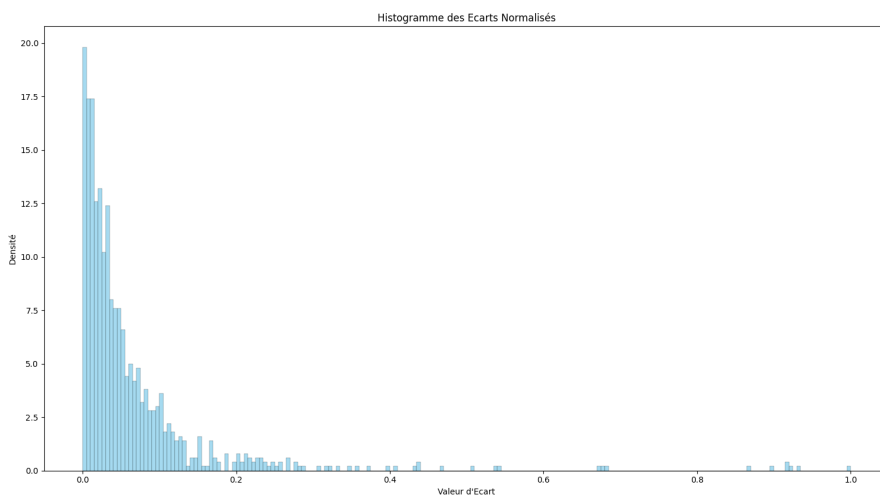


FIGURE 3.7 – Histogramme normalisé autour de $[0;1]$, de la distribution des écarts entre le ground truth et l'expérience

De plus, sur ces 1000 expériences de Métropolis Monte Carlo nous testons la précision de la méthode en définissant un seuil pour lequel on considère que la méthode a atteint la conformation la plus stable ce seuil est défini comme cela $0,10 \cdot \text{Min}_{\text{théorique}}$, le critère est donc $|\Delta E_{\text{Théorique-Expérience}}| \leq 0,10 \cdot \text{Min}_{\text{théorique}}$

Seuil	Vrai	Faux
5 %	65 %	35 %
10 %	83 %	17 %
20 %	94 %	6 %
50 %	99 %	1 %

TABLE 3.2 – Pourcentage d'expérience MMC réussites

4 Discussion