

Метод Монте-Карло для вычисления матричной экспоненты

Павловский Евгений Николаевич, гр. 522

Санкт-Петербургский государственный университет
Математико-механический факультет
Кафедра статистического моделирования

Научный руководитель: д.ф.-м.н. Ермаков С.М.
Рецензент: аспирант Самахова М.А.



Санкт-Петербург
2008г.

Постановка задачи:

- построить и исследовать алгоритм Монте-Карло вычисления матричной экспоненты
- рассмотреть приложения к системам дифференциальных уравнений и уравнениям в частных производных

План изложения:

- вычисление аналитических функций от матриц
- вычисление матричной экспоненты
- системы дифференциальных уравнений
- уравнения в частных производных (метод “прямых”)

Задача: построить несмещенные оценки для функционалов $\langle u; f(\mathbf{A})v \rangle$

- аналитическая функция $f(\lambda) = \sum_{n=0}^{\infty} c_n \lambda^n$
- $\mathbf{A} = \| a_{i,j} \|_{i,j=1}^d$ — матрица $d \times d$
- векторы $u = (u_1, \dots, u_d)^T$, $v = (v_1, \dots, v_d)^T$

Условие мажорированной сходимости: сходимость ряда $\bar{f}(\bar{\mathbf{A}})$

- аналитическая функция $\bar{f}(\lambda) = \sum_{n=0}^{\infty} |c_n| \lambda^n$
- $\bar{\mathbf{A}} = \| |a_{i,j}| \|_{i,j=1}^d$ — матрица $d \times d$

Однородная цепь Маркова: $\xi_0, \xi_1, \dots, \xi_n, \dots$

- $\{1, \dots, d+1\}$ — состояния цепи
- $\pi = (\pi_1, \dots, \pi_d, 0)$ — начальное распределение
- $\mathcal{P} = \| p_{i,j} \|_{i,j=1}^{d+1}$ — переходная матрица
- $p_{d+1,d+1} = 1$; $g_i = p_{i,d+1}$, $i = 1, 2, \dots, d$
- $\tau + 1 = \min \{n \geq 1 : \xi_n = d+1\}$ — время “жизни” цепи; $\mathbf{P}(\tau < \infty) = 1$

1 Аналог оценки “по поглощению”:

$$\zeta_{abs} = c_\tau \frac{u_{\xi_0}}{\pi_{\xi_0}} \frac{a_{\xi_0 \xi_1} \cdots a_{\xi_{\tau-1} \xi_\tau}}{p_{\xi_0 \xi_1} \cdots p_{\xi_{\tau-1} \xi_\tau}} \frac{v_{\xi_\tau}}{g_{\xi_\tau}}$$

Условия согласования:

- $p_{ij} > 0$, если $a_{ij} \neq 0$
- $\pi_i > 0$, если $u_i \neq 0$
- $g_i > 0$, если $v_i \neq 0$

2 Аналог оценки “по столкновениям”:

$$\zeta_{coll} = \sum_{k=0}^{\tau} c_k \frac{u_{\xi_0}}{\pi_{\xi_0}} \frac{a_{\xi_0 \xi_1} \cdots a_{\xi_{k-1} \xi_k}}{p_{\xi_0 \xi_1} \cdots p_{\xi_{k-1} \xi_k}} v_{\xi_k}$$

Условия согласования:

- $p_{ij} > 0$, если $a_{ij} \neq 0$
- $\pi_i > 0$, если $u_i \neq 0$

Основные результаты:

- найдена явная формула для дисперсии оценок “по поглощению”

$$D\zeta_{abs} = \langle u_\pi; \tilde{f}(\mathbf{A}_P)v_g \rangle - \langle u; f(\mathbf{A})v \rangle^2$$

- найдено достаточное условие конечности дисперсии оценок “по столкновениям” — сходимость ряда $\tilde{f}(\mathbf{A}_P)$

Обозначения:

- аналитическая функция $\tilde{f}(\lambda) = \sum_{n \geq 0} c_n^2 \lambda^n$
- $\mathbf{A}_P = \| a_{ij}^2 / p_{ij} \|_{i,j=1}^d$ — матрица $d \times d$
- векторы $u_\pi = (u_1^2 / \pi_1, \dots, u_d^2 / \pi_d)^T$, $v_g = (v_1^2 / g_1, \dots, v_d^2 / g_d)^T$

Вычислительная задача: построение несмещенных оценок $\langle u; \exp(\mathbf{A}t)v \rangle$

1

- оценка: $\zeta = \frac{t^\tau}{\tau!} \frac{u_{\xi_0}}{\pi_{\xi_0}} \frac{a_{\xi_0\xi_1}}{p_{\xi_0\xi_1}} \cdots \frac{a_{\xi_{\tau-1}\xi_\tau}}{p_{\xi_{\tau-1}\xi_\tau}} \frac{v_{\xi_\tau}}{g_{\xi_\tau}}$
- второй момент: $\mathbf{E}\zeta^2 = \langle u_\pi; J_0 \left(2\sqrt{-\mathbf{A}_P t} \right) v_g \rangle$

2

- оценка: $\eta = e^s \frac{t^\mu}{s^\mu} \frac{u_{\xi_0}}{\pi_{\xi_0}} \frac{a_{\xi_0\xi_1}}{p_{\xi_0\xi_1}} \cdots \frac{a_{\xi_{\mu-1}\xi_\mu}}{p_{\xi_{\mu-1}\xi_\mu}} v_{\xi_\mu} I_{\{\tau \geq \mu\}}$
- второй момент: $\mathbf{E}\eta^2 = e^s \langle u_\pi; \exp\left(\frac{t^2}{s} \mathbf{A}_P\right) v^2 \rangle$
 μ имеет распределение Пуассона с параметром s

Было выяснено:

- условие мажорированной сходимости всегда выполнено
- дисперсии оценок всегда конечны
- асимптотика вторых моментов при $t \rightarrow \infty$ (экспоненциальный рост)

- Система: $\frac{dx}{dt} = \mathbf{A}(t)x + f(t), \quad x|_{t=0} = x_0$
- Результат: получены несмещенные оценки для $\langle u; x(t) \rangle$
- Достоинство: меньшая трудоемкость при больших размерностях
- Недостаток: экспоненциальный рост дисперсии при $t \rightarrow \infty$

Система: $\frac{dx}{dt} = \mathbf{A}x, x|_{t=0} = x_0$ **Обозначения:** $x_k = \exp(\mathbf{A}t_k)x_0, t_k = k\Delta t$

- ξ_k — решение системы $\frac{dx}{dt} = \mathbf{A}x, x|_{t=0} = \xi_{k-1}$ методом Монте-Карло (количество независимых испытаний N_k), $\xi_0 = x_0$
- $\varepsilon_k = \xi_k - x_k$ — ошибка вычисления x_k

Определение

Если найдется $M > 0$, что выполняется условие $\sup_n \|\mathbf{Cov}(\varepsilon_n)\| \leq M$, то алгоритм называется *стохастически устойчивым*.

Результаты:

- $\|\exp(\mathbf{A}\Delta t)\| < 1$ — критерий стохастической устойчивости
- можно считать, что $N_k = 1, k \in \mathbb{N}$
- построены и исследованы на стохастическую устойчивость рекуррентные процедуры для систем неоднородных уравнений

Система: $\frac{d^2x}{dt^2} + \mathbf{A}x = f(t), \quad x|_{t=0} = x_0, \quad \left. \frac{dx}{dt} \right|_{t=0} = \dot{x}_0$

Результаты:

- ❶ получены несмещенные оценки для $\langle u; x(t) \rangle$
- ❷ получены формулы для второго момента оценок
- ❸ рекуррентный алгоритм, вычисляющий на каждом шаге решение и его производную стохастически неустойчив

- Граничная задача:

$$\begin{aligned}u_t &= \mathcal{L}(u) + f(x; t), \quad G = \{0 \leq x \leq 1, t \geq 0\} \subset \mathbb{R}^2 \\u(x; 0) &= \varphi(x), u(0; t) = \psi_0(t), u(1; t) = \psi_1(t) \\ \mathcal{L}(u) &= a(x; t)u_{xx} + b(x; t)u_x + c(x; t)u\end{aligned}$$

- Дискретизация:** аппроксимация производных u_{xx} и u_x разностями в точках $x_n = nh$, $n = 1, \dots, N-1$; $N \in \mathbb{N}$, $Nh = 1$
- Итог:** сведение к решению системы вида

$$\frac{dy}{dt} = \mathbf{B}(t; h)y + g(t)$$

- Аппроксимация системы:** Δt — шаг по времени, $t_k = k\Delta t$
На k -м шаге решается система

$$\frac{dy}{dt} = \mathbf{B}(t_{k-1}; h)y + g(t)$$

Условия стохастической устойчивости

❶ Общее достаточное условие:

- $\inf_G a(x; t) \geq a > 0$
- $\sup_G c(x; t) \leq -c < 0$
- $\sup_G |b(x; t)| \leq M$

❷ Постоянные коэффициенты. Критерий:

- $4ac - b^2 < 4\pi^2 a^2$
- $a > 0$

❸ Коэффициенты не зависят от x . Достаточное условие:

- $\inf_t a(t) \geq a > 0$
- $\sup_t \left(c(t) - \pi^2 a(t) - \frac{b^2(t)}{4a(t)} \right) < 0$

- ❶ Выявлены особенности обобщения схемы Неймана-Улама на случай вычисления матричного ряда
- ❷ Для случая вычисления матричной экспоненты:
 - построены и исследованы оценки, отличные от аналогов оценок схемы Неймана-Улама
 - выявлены особенности стохастического алгоритма
 - предложены и исследованы способы преодоления сложностей, возникающих при использовании стохастического алгоритма
- ❸ Впервые был построен и исследован стохастический метод “прямых”