Université Abdelmalek Essaadi

Faculté des sciences Tétouan



DEPARTEMENT DE SCIENCE DE LA MATIERE PHYSIQUE Master PMR

Le compte rendu de simulations de lois rectangulaires

Pr. Tarik EL BARDOUNI

Réalisé par : EL KABIL Soufiane ISSAAD Anasss CHOURAK Aissam

2015/2016

Sommaire

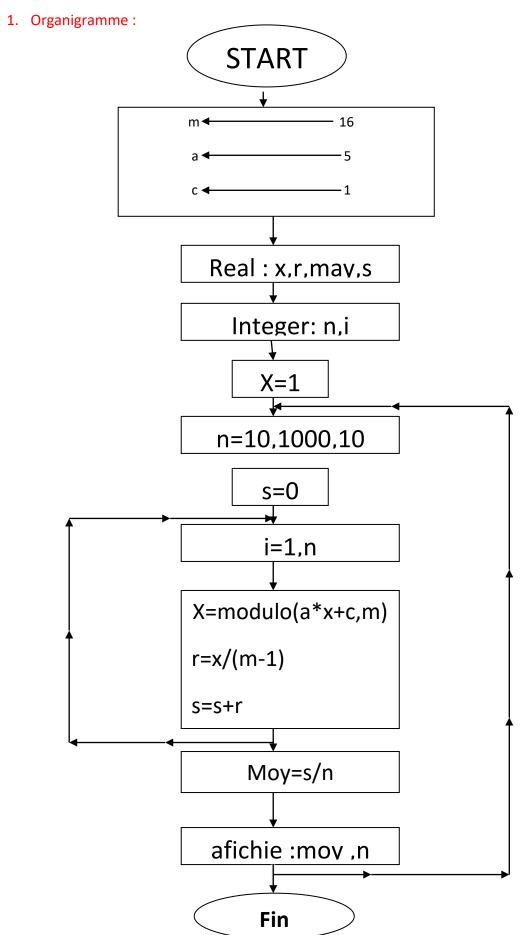
- I. Introduction
- II. Générer des variables aléatoires entre [0,1].
- III. Générer des variables aléatoires entre [-1,1].
- IV. Calcul de π par la méthode de rejet.
- V. Calcul de π par la méthode d'intégration.
- VI. Calcul de π par la méthode de l'aiguille de Buffon.
- VII. Calcul de l'angle solide par la méthode de rejet.
 - A. Par disque.
 - B.Par rectangle.
 - C.Par carrée.
- VIII. Conclusion

I. Introduction:

Le terme **méthode de Monte-Carlo**, désigne une famille de méthodes algorithmiques visant à calculer une valeur numérique approchée en utilisant des procédés aléatoires, c'est-à-dire des techniques probabilistes.

Dans ce travaille on va traiter plusieurs exercices par déférentes méthodes pour calculer la valeur de π , Tel que : Méthode de rejet, Méthode d'intégration MC , Méthode de l'aiguille de Buffon , finalement on calcul l'angle solide après de connaitre comment générer des variables aléatoires .

II. Générer des variables aléatoires entre [0,1] :

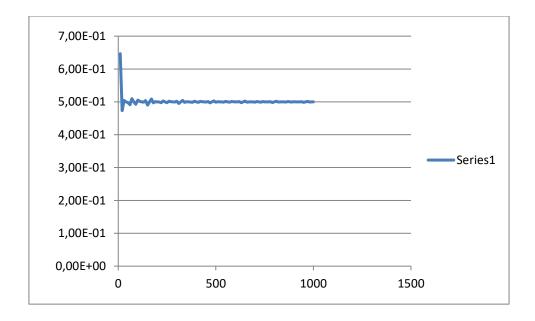


Fin

```
program exercice1
implicit none
real,parameter :: m=16. , a=5. , c=1.
real :: x,r,moy,s,moy1,var
integer :: n ,i
open(unit=5,file='ex1.xls')
   x=1
  do n=10,1000,10
     s=0.
        do i=1,n
           x=modulo(a*x+c,m)
           r=x/(m-1)
           s=s+r
        enddo
     moy=s/n
    moy1=(s*s)/n
var=(moy1-(moy*moy) )/n
write(5,*)n,moy,var
  enddo
end program
```

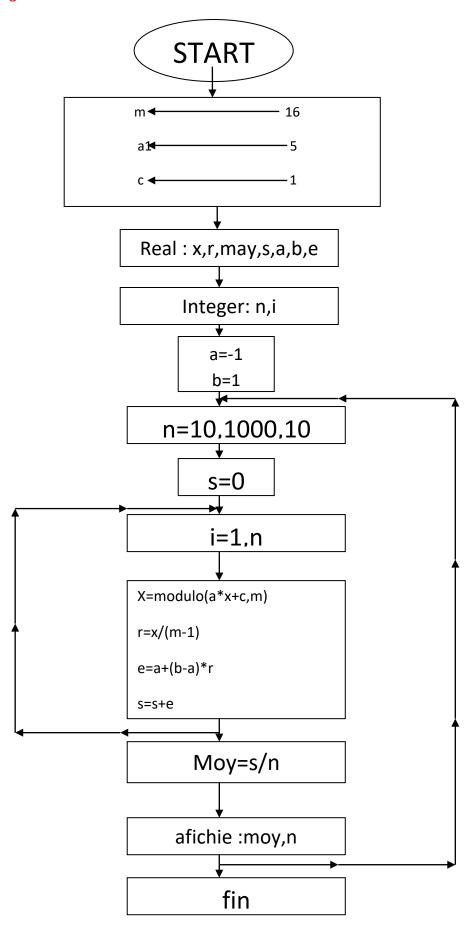
4. Traçage:

Traçage de l'évolution de la valeur moyenne en fonction de la taille de l'échantillon :



III. Générer des variables aléatoires entre [-1,1] :

<u>1</u>-Organigramme:



Algorithme exercice2

Variable n,i: integer

X, r, moy, s,a,b, moy1, var: real

m **←** 16 : Real

a1**←** 5: Real

c **←** 1: Real

Debut

Pour n ← 10 a 1000 par 10 faire

S **←** 0

Pour i ← 1 a n faire

x ← modulo(a1*x+c, m)

r **←** x/(m-1)

e **←** a+(b-a)*r

s **←** s+e

fin pour

Ecrire (' la valeur de n : ', n)

Ecrire (' la valeur de moy : ', moy)

Ecrire (' la valeur de var: ', var)

Fin pour

Fin

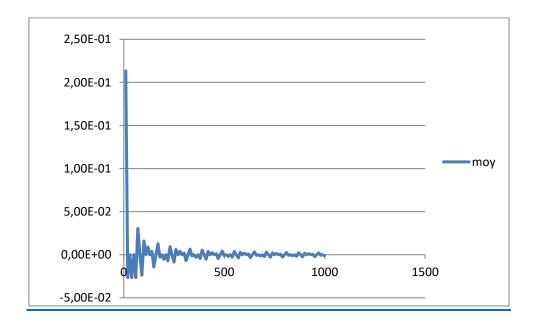
3-programme:

```
program exercice2
implicit none
real,parameter :: m=16. , a1=5. , c=1.
real :: x,a,b,r,moy,s,e,var,moy1
integer :: n .i
open(unit=5,file='ex2.xls')
  b=1.
  a=-1
  do n=10,1000,10
      s=0.
         do i=1,n
            x=modulo(a1*x+c,m)

r=x/(m-1)
            e=a+(b-a)*r
            s=s+e
         enddo
      mov=s/n
      moy1=(s*s)/n
      var=(moy1-(moy*moy))/n
      write(5,*)n,moy,var
  enddo
end program
```

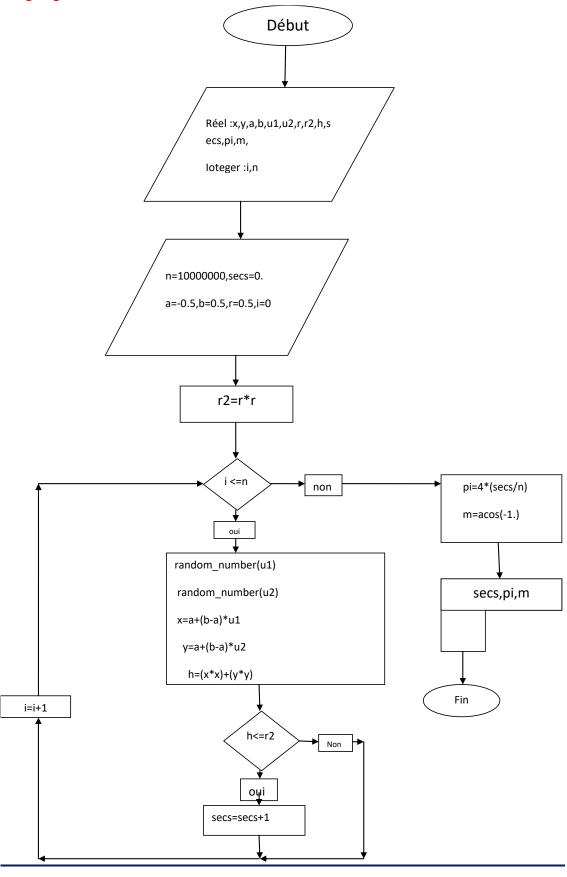
4-traçage:

Traçage de l'évolution de la valeur moyenne en fonction de la taille de l'échantillon :



IV. Calcul de π par la méthode de rejet :

1. L'organigramme:



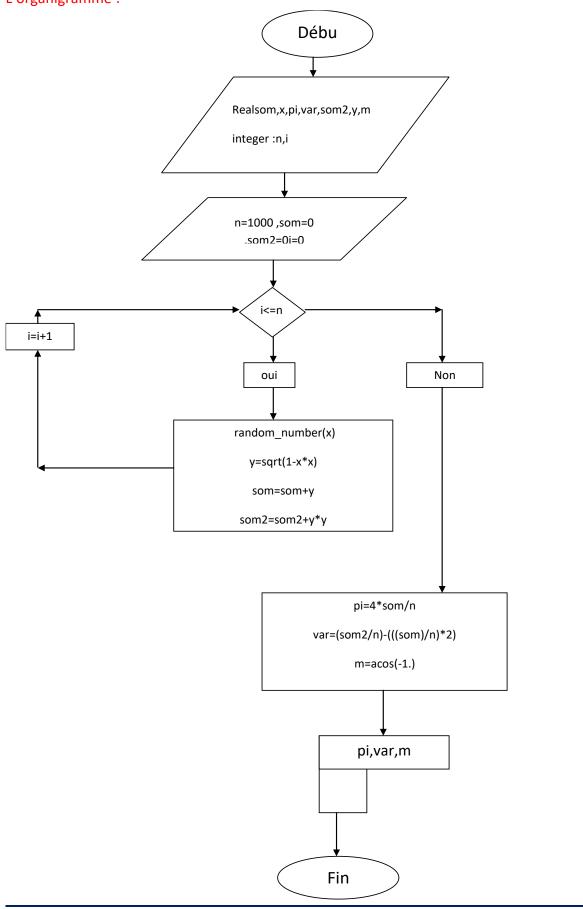
algorithme calcul_pi_exercice2 variables n,i: integer m,x,y,a,b,u1,u2,r,r2,h,secs,pi n **____1**0000 secs **←**___0 a**←**____0,5 b**←**____0,5 r**____**0,5 debut r2**←** r*r pour i 4 10 a n faire call random_number(u1) call random_number(u2) x___a+(b-a)*u1 y**___**a+(b-a)*u2 h **←** x^2+y^2 si h <= r2 alors secs=secs+1 fin si fin pour pi**____**4*(secs/n) m **→**acos(-1) ecrire(' la valeur de pi est :',pi,secs,m)

Fin

4. Résultat :

V. Calcul de π par la méthode d'intégration :

1. L'organigramme:



```
algorithme calcul_pi-ex2
 variables n,i : integer
 som ,x,pi,var,som2,y,m
 n ←1000
 som← 0
 som2 <del>←</del> 0
debut
 pour i→ 0 a n faire
    call random_number(x)
    y ← sqrt(1-x^2)
   som←som+y
   som2<del>←</del>_som2+y*y
 fin pour
    pi <----- 4*(som/n)
    var <----- (som2/n)*(som/n)^2
    m <----- acos(-1)
 ecrire(' la valeur de pi est :',pi,var,m)
```

Fin

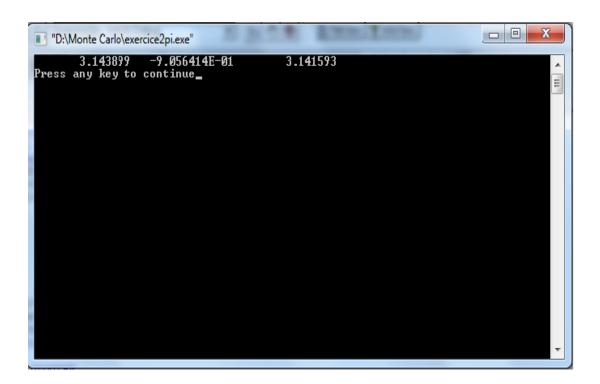
3. Programme:

```
program calcul_pi
implicit none
real::som,x,pi,var,som2,y,m
integer::n,i
n=1000
som=0.
som2=0.
    do i=0,n
        call random_number(x)
        y=sqrt(1-x*x)
        som=som+y
        som2=som2+y*y

    end do
    pi=4*som/n
    var=(som2/n)-(((som)/n)*2)
    m=acos(-1.)
    print*,'',pi,var,m

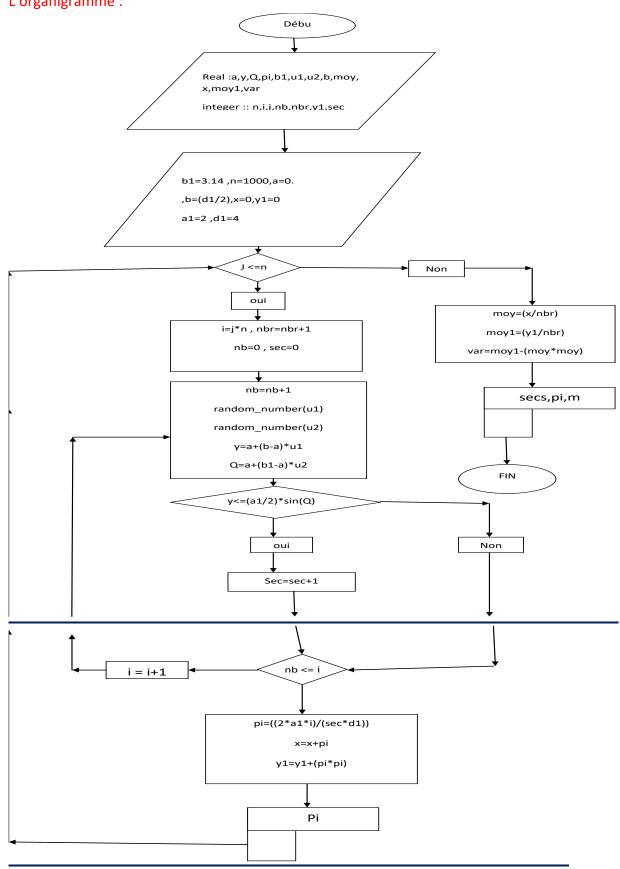
end program
```

4. Résultat :



VI. Calcul de π par la méthode de l'aiguille de Buffon :

1. L'organigramme:



Algorithem calcul-pi_ex3

Variable real: a,y,q,pi,b1,u1,u2,b,moy,x,moy1,var

Variable entie: n,i,jinb,nbr,y1,sec

b1 **←** 3.14

a1 **←** 2

b1 **←** 4

n **←** 1000

a **←** 0

b **←** d1/2

x **←** 0

y1 **←** 0

nbr**←** 0

débu

pour j ← 0 à n pas 10 faire

i **←**__f*n

nbr **←**__nbr+1

nb **←** 0

sec**___** 0

tant que nb <i

nb **←**nb+1

random (u1)

random(u2)

y**___**a+(b-a)*u1

q **←**—__a+(b-a)*u2

si y <= a1*sin(q)/2 alore

sec**←**—sec+1

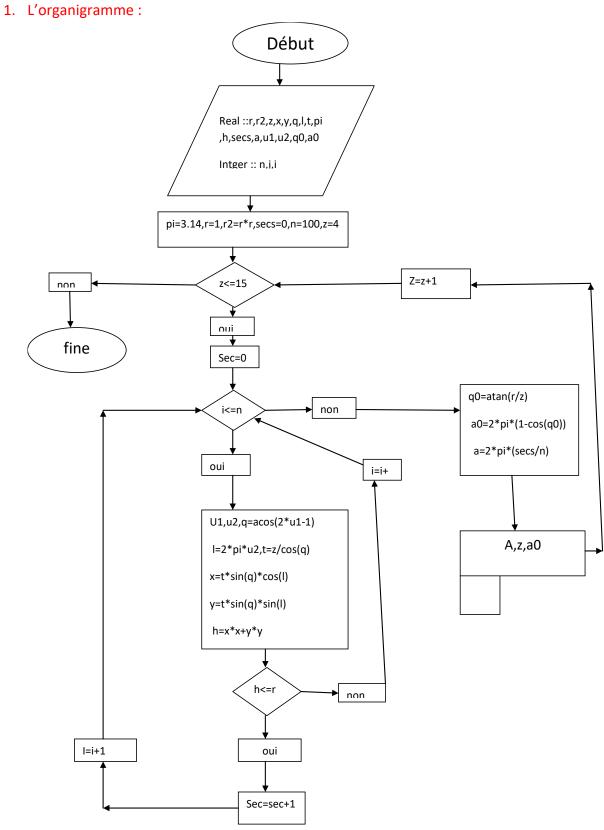
fin si

```
implicit none
real.parameter :: a1=2.,d1=4.
real :: a,y,Q,pi,b1,u1,u2,b,moy,x,moy1,var
integer :: n,i,j,nb,nbr,y1
integer :: sec
integer : b1=3.14 n=1000
   a=0.,b=(d1/2),x=0.,y1=0.|,nbr=0
          do j=1,n,10
               i=j*n
              nbr=nbr+1
              nb=0
              sec=0.
                      do while
                                    (nb < i)
                                     nb=nb+1
                                     call random_number(u1)
call random_number(u2)
                                     y=a+(b-a)*u1
                                     Q=a+(b1-a)*u2
                                           if (y \le (a1/2) * sin(Q)) then
                                                   sec=séc+1
                                           endif
              enddo
pi=((2*a1*i)/(sec*d1))
              x=x+pi
              y1=y1+(pi*pi)
print*,'la valeur de pi',pi
          enddo
   moy=(x/nbr)
   moy1 = (y1/nbr)
  var=moy1-(moy*moy)
print*,'la moy',moy,moy1,var
 end program
```

4. Résultat:

VII. Calcul de l'angle solide par la méthode de rejet:

A. D'un disque:



```
algorithmecalcule_angle_solide
variablesn,i: integer
r,r2,x,y,z,q,l,t,pi,h,secs,q,u1,u2,q0,a0
   ← 1000
secs ← 0
    ₹ 3.14
pi
          – 1
debut
  r2 ← r*r
pour i ← 10 a n pas 100 faire
pour z ◆ 1 a 20 faire
     ← 0
secs
  call random_number(u1)
  call random_number(u2)
    q ← acos(2*u1-1)
     l ← z/(cos(q))
    x ← t*sin(q)*cos(l)
    y ← t*sin(q)*sin(l)
    h ← x*x+y*y
si h<= r2 alors
secs
       ◆ secs+1
fin si

→ atang(r/z)

  q0
   a0 ← 2*pi*(1-cos(q0))
       ← 2*pi*(secs/n)
ecrire (' la valeur est : ',a,z,a0)
Fin pour
Fin pour
Fin
```

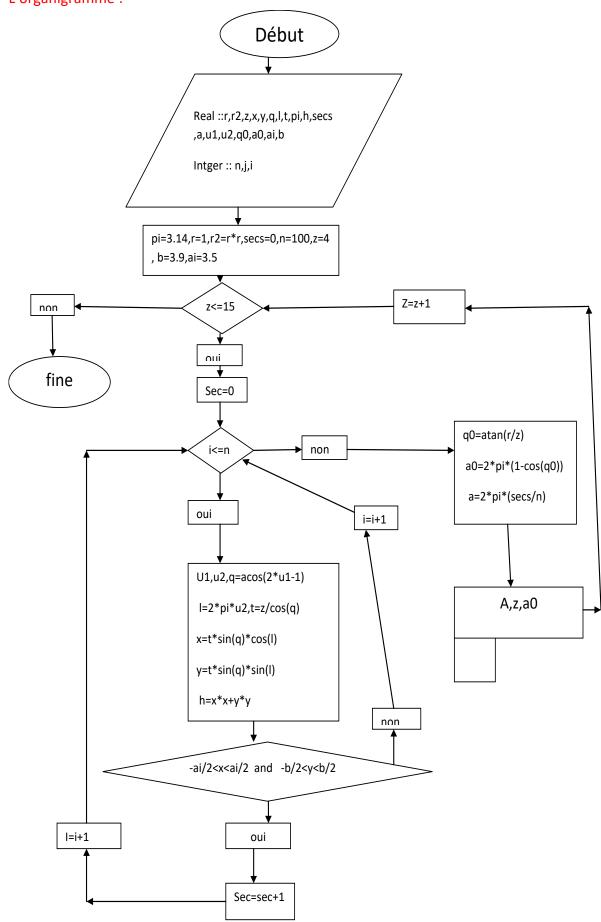
```
program solid
implicit none
real::r,r2,x,y,z,q,l,t,pi,h,secs,a,u1,u2,q0,a0
integer::n,i
pi=3.14
r=1
r2=r*r
secs=0
n = 1000
 do z=1,15
      secs=0
        do i=1,n
            call random_number(u1)
            call random_number(u2)
q=acos(2*u1-1)
            1=2*pi*u2
            t=z/\cos(q)
            x=t*sin(q)*cos(1)
y=t*sin(q)*sin(1)
            h=x*x+y*y
                if (h<=r2) then
                     secs=secs+1
               end if
        end do
        g0=atan(r/z)
        a0=2*pi*(1-cos(q0))
    a=2*pi*(secs/n)
print*,'la valeur est:',a,z,a0
 end do
```

4. Résultat:

```
- - X
"D:\Monte Carlo\solid.exe"
                                                    1.934240
6.405600E-01
3.265600E-01
2.512000E-01
1.004800E-01
8.792000E-02
5.652000E-02
5.024000E-02
1.884000E-02
1.884000E-02
4.396000E-02
4.396000E-02
4.396000E-02
1.884000E-02
continue_
                                                                                                                     1.000000
2.000000
3.000000
4.000000
la valeur est:
la valeur est:
la valeur est:
la valeur est:
                                                                                                                                                                                                                                                               la valeur est:
la valeur est:
                                                                                                                      5.000000
                                                                                                                 6.00000
7.00000
8.00000
9.00000
10.00000
                                                                                                                                                          8.544616E-02
6.311718E-02
4.849494E-02
3.841015E-02
3.116645E-02
2.579066E-02
2.169264E-02
1.849783E-02
1.595937E-02
1.390921E-02
la valeur est:
la valeur est:
la valeur est:
la valeur est:
                                                                                                                 11.000000
12.000000
13.000000
14.000000
15.000000
la valeur est:
la valeur est:
la valeur est:
la valeur est: 2.512000E
la valeur est: 1.884000E
Press any key to continue_
```

B. Par un rectangle:

1. L'organigramme:



algorithmecalcule_angle_solide 2 variablesn,i: integer r,r2,x,y,z,q,l,t,pi,h,secs,q,u1,u2,q0,a0,ai,b **←** 1000 secs **←** 0 ₹ 3.14 pi **←** 1 ai **←** 3.5 b **←** 3.9 debut r2 **←** r*r pour i ◀ 10 a n pas 100 faire pour z 4 1 a 20 faire **←** 0 secs call random_number(u1) call random_number(u2) q **←** acos(2*u1-1) I **←** z/(cos(q)) x ← t*sin(q)*cos(l) y ← t*sin(q)*sin(l) h **←** x*x+y*y si -ai/2 < x < ai/2 et -b/2 < y < b/2 alors **←** secs+1 secs fin si q0 → atang(r/z) **←** 2*pi*(1-cos(q0)) **←** 2*pi*(secs/n) ecrire ('la valeur est: ',a,z,a0) Fin pour

Fin pour

Fin

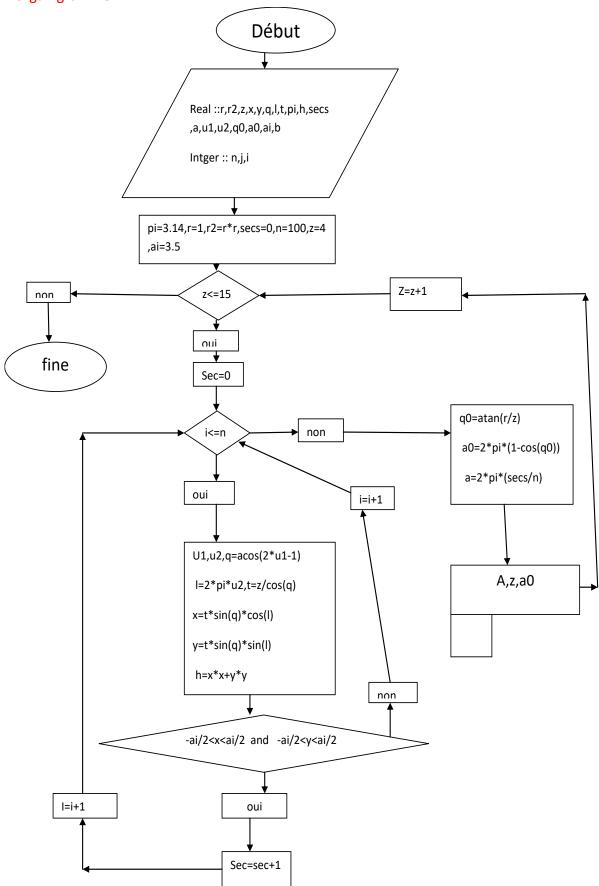
```
program solid_car
implicit none
real::r,r2,x,y,z,q,l,t,pi,h,secs,a,u1,u2,q0,a0,ai,b
integer::n,j,i
ai=3.5
b=3.9
pi=3.14
r=1
r2=r*r
secs=0
n=1000
do i=10,n,100
 do z=1,20
     secs=0
       do j=1,i
           call random_number(u1)
           call random_number(u2)
           q=acos(2*u1-1)
           1=2*pi*u2
           t=z/\cos(q)
           x=t*sin(q)*cos(1)
           y=t*sin(q)*sin(1)
           h=x*x+v*v
              if ((-ai/2) < x.and. x>(ai/2).and.(-b/2) < y.and. y>(b/2)) then
                   secs=secs+1
              end if
       end do
       q0=atan(r/z)
       a0=2*pi*(1-cos(q0))
    a=2*pi*(secs/n)
print*, 'la valeur est:',a,z,a0
 end do
 enddo
 end
```

4. Résultat:

```
- - X
"D:\Monte Carlo\solid.exe"
                                         1.934240
6.405600E-01
3.265600E-01
2.512000E-01
1.004800E-01
8.792000E-02
5.652000E-02
5.024000E-02
3.768000E-02
1.884000E-02
                                                                                            1.000000
2.000000
3.000000
                                                                                                                          1.839369
6.629972E-01
3.222689E-01
la valeur est:
                                                                                                                                                                                                         Ξ
la valeur est:
                                                                                         3.000000
4.000000
5.000000
6.000000
7.000000
8.000000
9.000000
                                                                                                                          1.875051E-01
1.219534E-01
8.544616E-02
la valeur est:
                                                                                                                          4.849494E-02
3.841015E-02
la valeur est:
la valeur est:
                                                                                                                          3.116645E
                                         1.884000E-02
1.884000E-02
3.140000E-02
4.396000E-02
2.512000E-02
1.884000E-02
                                                                                         11.000000
12.000000
13.000000
14.000000
la valeur est:
la valeur est:
                                                                                                                          2.579066E
                                                                                                                          2.169264E
1.849783E
1.595937E
la valeur est:
la valeur est:
                                                                                                                                                  -02
                                                                                                                          1.390921E-02
la valeur est: 1.884000E
Press any key to continue_
                                                                                         15.000000
```

C. Par carrée:

1. L'organigramme:



Fin

```
algorithmecalcule_angle_solide 3
variablesn,i: integer
r,r2,x,y,z,q,l,t,pi,h,secs,q,u1,u2,q0,a0,ai,b
    ← 1000
secs ← 0
pi
    ₹ 3.14
ai ← 3.5
debut
  r2 ← r*r
pour i ← 10 a n pas 100 faire
pour z ← 1 a 20 faire
secs
  call random_number(u1)
  call random_number(u2)
    q ← acos(2*u1-1)
     I ← z/(cos(q))
    x ← t*sin(q)*cos(l)
    y ← t*sin(q)*sin(l)
    h ← x*x+y*y
si -ai/2<x<ai/2 et -ai/2<y<ai/2 alors
       ◆ secs+1
secs
fin si
  q0

→ atang(r/z)

   a0 ← 2*pi*(1-cos(q0))
       ← 2*pi*(secs/n)
ecrire ('la valeur est:',a,z,a0)
Fin pour
Fin pour
```

```
program solid_car
implicit none
real::r,r2,x,y,z,q,l,t,pi,h,secs,a,u1,u2,q0,a0,ai,b
integer::n,j,i
ai=3.5
b=3.9
pi=3.14
r=1
r2=r*r
secs=0
n=1000
do i=10,n,100
 do z=1,20
     secs=0
       do
           j=1,i
           call random_number(u1)
           call random_number(u2)
q=acos(2*u1-1)
           1=2*pi*u2
           t=z/cos(q)
           x=t*sin(q)*cos(1)
           y=t*sin(q)*sin(1)
           h=x*x+y*y
              if ((-ai/2) < x.and. x>(ai/2).and.(-b/2) < y.and. y>(b/2)) then
                    secs=secs+1
              end if
       end do
       q0=atan(r/z)
       a0=2*pi*(1-cos(q0))
    a=2*pi*(secs/n)
print*,'la valeur est:',a,z,a0
 end do
 enddo
 end
```

4. Résultat:

```
_ D X
"D:\Monte Carlo\sollid3.exe"
                                              1.262280
1.080160
1.061320
1.149240
3.077200E-01
6.154400E-01
8.038400E-01
9.231600E-01
8.289600E-01
                                                                                                    17.000000
18.00000
19.000000
1.000000
1.000000
3.000000
4.000000
6.000000
7.000000
9.000000
10.000000
11.000000
12.000000
        valeur est:
la
la
       valeur est:
       valeur est:
la valeur est:
                                                          1.168080
1.124120
1.067600
1.029920
       valeur est:
la valeur est:
la valeur est:
la valeur est:
                                                                                                                                                                                                                                =
       valeur est:
       valeur est:
la valeur est:
la valeur est:
la valeur est:
la valeur est:
                                                          1.212040
1.274840
1.318800
1.205760
                                                                                                                                         1.083694E-
9.668983E-
                                                                                                     18.000000
                                                                                                                                                                    -03
1a
                                                                                                    19.000000
20.000000
                                                                                                                                        8.680032E-03
7.835312E-03
       valeur est:
la valeur est: 1.205
Press any key to continue
```

VIII. Conclusion

Finalement on conclu que ces méthodes donne des bons résultats par rapport aux résultats exacte. ce qui donne a la méthode de monte Carlo un avantage que les autres méthodes.