

H10: Monte Carlo	
10.1 pseudo-random getal generatoren	
concept pseudo-random getal generator	<p>= een manier om een rij getallen te produceren via een computer</p> <p>> is per definitie deterministisch, door hardware van computer</p> <p>> we willen echter een uniforme verdeling die zo random mogelijk is</p> <p>> probeer dit niet zelf te schrijven, gebruik gespecialiseerde bibliotheek (numpy, scipy)</p> <p>> tegenwoordig hebben generatoren een periode van 10^{43}</p>
wenselijke eigenschappen PRNG	<p>1: mogelijkheid om een seed te gebruiken dat de reeks random getallen start</p> <p>2: mogelijkheid om laatste random getal in reeks op te slaan en te gebruiken als seed</p> <p>3: reeks toevalsgetallen moet onafhankelijk zijn van type computer / operating system</p> <p>>> PRNG genereert getallen r tussen 0 en 1</p>
tests op PRNG	<p>1: test van de uniformiteit: zijn alle waarden tss 0 en 1 even waarschijnlijk</p> <p>2: test voor correlaties: bvb: komt na een klein getal altijd een groot getal</p> <p>3: sequentietest: treden er reeksen op waarbij je van klein naar groot loopt?</p> <p>4: gap-test: vellen er soms gaten in de uniforme distributie?</p>
10.2 Monte Carlo en fysica	
10.2.1 simulatie van één detector	
vb: impuls van een deeltje	<p>We kunnen de impuls van een deeltje bepalen door de kromming in een magneetveld te meten</p> <p>> kromtestraal wordt gemeten op verschillende plaatsen langsheen het spoor</p> <p>> onzekerheid van impuls wordt bepaald door:</p> <ul style="list-style-type: none"> - resolutie waarmee we de kromtestraal kunnen meten - de verstrooiing van de deeltjes in het materiaal van de detectoren <p>De grootte van deze effecten wordt geschat via Monte Carlo</p> <p>> deeltjes met bepaalde impuls worden gevolgd doorheen detectiesysteem in magneetveld</p> <p>> - na doorgang van elke dunne laag materie wordt richting van deeltje gewijzigd</p> <ul style="list-style-type: none"> - gemeten positie in elke detector wordt lichtjes gewijzigd om resolutie te simuleren <p>> complete set van gemeten coördinaten wordt gebruikt om impuls te schatten</p> <p>> bekijk dit getal tov de bekende startimpuls, dit is de totale resolutie</p> <p>>> hierdoor kunnen we in de ontwerpfase van de detector rekening houden hiermee</p> <p>> kunnen detector aanpassen zodat de resolutie zo groot mogelijk is</p>
10.2.2 simulatie van één experiment	
Monte Carlo en experimenten	<p>In een experiment wil je een bepaalde theorie bevestigen en andere ontkrachten</p> <p>> hoe weet je of een bepaald experiment dit wel degelijk kan aantonen?</p> <p>Simuleer groot aantal experimenten via Monte Carlo volgens beide theorieën</p> <p>> vergelijk de resultaten van de Monte Carlo experimenten van beide theorieën</p> <p>> als de resultaten overlappen, kunnen we de theorie niet verwerpen op basis van dit experiment</p> <p>> het heeft geen nut om het experiment uit te voeren</p>
10.2.3 programma's testen	
programma testen	<p>voor grote programma's is het lastig om elke lijn code te verifiëren</p> <p>> test de code door opnieuw het experiment te simuleren met Monte Carlo</p> <p>> analyseer de gesimuleerde input met het programma</p>

10.3 Methodes en algoritmes	
def: random getal u	In de technieken hieronder is u steeds een random getal uniform verdeeld tss 0 en 1
10.3.1 algemene methode: 'Hit and Miss' / verwerpingsmethode	
concept verwerpingsmethode	<p>Stel: voor elke waarde van x is de wssheidsverdeling $f(x)$ die we willen genereren gekend > sluit $f(x)$ in in een vorm die C keer een eenvoudig te generen $h(x)$ is ie: je moet het maximum van de functie $f_{\max}(x)$ kennen</p> <p>merk op dat $f(x)$ en $h(x)$ genormeerd moeten zijn op 1 > dus $C > 1$</p>
def: verwerpingsmethode	<p>1: genereer een kandidaat x op basis van $h(x)$ 2: bereken $f(x)$ en de hoogte van de 'enveloppe' $C \cdot h(x)$ 3: genereer een getal u en test of $u \cdot C \cdot h(x) \leq f(x)$ > als hieraan voldaan is wordt toevalsgetal x aanvaard, anders wordt ze verworpen en wordt de cyclus opnieuw gestart</p>
10.3.2 inverse transformatie	
concept inverse transformatie	<p>stel: je wilt toevalsgetallen genereren volgens een verdeling $f(x)$ > ze $\mathcal{U}(0,1)$ een uniforme verdeling, dan:</p> $f(x)dx = \mathcal{U}(0,1)dx$ $\int_{-\infty}^x f(t)dt = F(x) = u$ <p>met $F(x)$ de cumulatieve verdeling</p>
st: inverse transformatie	<p>De vergelijking $F(x) = u$ kan opgelost worden naar x om te vinden:</p> $x = F^{-1}(u)$ <p>> je kan een toevalsgetal u_j genereren volgens een uniforme verdeling > gebruik $F^{-1}(u_j)$ om de corresponderende x_j te vinden > deze variabele is verdeeld volgens $f(x)$</p>
inverse transformatie voor discrete functie	<p>Als $f(x)$ discreet is, vertoont $F(x)$ discontinue sprongen van grootte $f(x_k)$ bij elke toegelaten waarde van x</p> <p>> kies dan u volgens een uniforme verdeling en vindt x_k zodanig dat:</p> $F(x_{k-1}) < u \leq F(x_k) = \sum_{i=1}^k f(x_i)$
10.3.3 toepassing op belangrijke verdelingen	
sin en cos ve toevalshoek	<p>genereer een sinus via: $F(\phi) = \int_0^{\phi} \sin \theta d\theta = -\cos \phi = u$</p> <p>dus: $\phi = \arccos(-u)$. > dit is best traag op een computer</p> <p>sneller: verwerpingsmethode</p> <ul style="list-style-type: none"> • Genereer hiervoor twee getallen u_1 en u_2, uniform tussen 0 en 1. • De nieuwe variabele $v_1 = 2u_1 - 1$ is uniform verdeeld tussen -1 en +1. We hernoemen $v_2 = u_2$ tussen 0 en 1. • We berekenen $r^2 = v_1^2 + v_2^2$. Indien $r^2 > 1$ begin je opnieuw. <p>> genereer punten die uniform verdeeld zijn op opp. van cirkel met straal 1 > je zou denken dat de sin en cos vd poolhoek ϕ volgt uit:</p> $v_1 = r \cos \phi \quad v_2 = r \sin \phi$ <p>! maar v_2 is positief en zal dus enkel hoeken tss 0 en π opleveren > om dit te verhelpen moeten we de hoek verdubbelen:</p> $S = 2 \frac{v_1 v_2}{r^2} \quad C = \frac{v_1^2 - v_2^2}{r^2}$

Gauss verdeling	<p>We kunnen de inverse transformatie niet gebruiken nl: cumulatieve verdeling ve Gauss is niet analytisch op te schrijven</p> <p>bekijk: $\mathcal{N}(z) = \frac{1}{2\pi} e^{-z^2/2} \quad (-\infty \leq z \leq +\infty)$</p> <p>een variabele die x verdeeld is volgens een Gauss met gemiddelde μ en standaardafw. σ > is hier eenvoudig af te leiden via de transformatie $x = \mu + z\sigma$</p> <p>Neem 12 uniform verdeelde toevalsgetallen > tel ze op en trek er 6 van af > centraal limiet theorema garandeert dat dit een Gauss verdeling wordt > deze methode is wel beperkt tot 6σ in de staarten, waar er slechte benadering is</p> <p>>> we kunnen beter: zie p229</p>
Poisson verdeling	<ul style="list-style-type: none"> • Begin met $k = 1$ en stel $A = 1$. • Genereer u. • Vervang A door uA. <p>▷ Als nu $A < e^{-\lambda}$ (met λ de Poisson gemiddelde waarde) dan accepteer je $n_k = k - 1$ en stop.</p> <p>▷ In het andere geval verhoog je k met 1, genereer een nieuwe u en begin opnieuw, steeds met de waarde van A uit de vorige poging.</p>
10.3.4 multi-dimensionele verdelingen	
punten op een schijf	<p>We genereren uniform verspreide punten in een cirkel met straal R > met dichtheid ρ punten per oppervlakte-eenheid</p> <p>Werk in poolcoördinaten $0 \leq r \leq R$ en $0 \leq \phi \leq 2\pi$ > de wssheidsdichtheden van r en ϕ zijn het aantal punten dat in de infinitesimale oppervlakken ligt, vergeleken met het totaal aantal in de cirkel:</p> $p(\phi)d\phi = \frac{\rho R^2 d\phi/2}{\rho \pi R^2} = \frac{d\phi}{2\pi} \quad q(r)dr = \frac{\rho 2\pi r dr}{\rho \pi R^2} = \frac{2r}{R^2} dr$ <p>De corresponderende cumulatieve distributies zijn dan:</p> $u_1 = P(\phi) = \int_0^\phi p(\phi')d\phi' = \frac{\phi}{2\pi} \quad u_2 = Q(r) = \int_0^r q(r')dr' = \frac{r^2}{R^2}$ <p>De inversie geeft dan:</p> $\phi = 2\pi u_1 \quad r = R\sqrt{u_2}$ <p>waarbij u_1 en u_2 twee (onafhankelijke) toevalsgetallen zijn die uniform verdeeld zijn tussen 0 en 1.</p>
punten op boloppervlak	<p>we genereren uniform verdeelde punten op het opp. ve bol met straal R > zet om in bolcoörd: $x = R \sin \theta \cos \phi$ $y = R \sin \theta \sin \phi$ $z = R \cos \theta$ > alle punten liggen op afstand R, dus dit is geen variabele, enkel ϕ en θ > beschouw een infinitesimaal klein opp. vd bol met als oppervlakte</p> $d\Omega = \sin \theta d\theta d\phi$ <p>zei n het totaal aantal punten en dn het aantal punten in $d\Omega$, dan:</p> $\frac{n}{4\pi} = \frac{dn}{d\Omega}$ <p>> de wssheid dat een punt in $d\Omega$ ligt is dus:</p> $p(\Omega)d\Omega = \frac{dn}{n} = \frac{d\Omega}{4\pi} = \frac{\sin \theta d\theta d\phi}{4\pi}$ <p>de wssheidsdichtheden voor θ en ϕ vinden we door te integreren over de andere hoek</p> $p(\phi)d\phi = \frac{1}{4\pi} \int_0^\pi \sin \theta d\theta = \frac{1}{2\pi} d\phi \quad q(\theta)d\theta = \frac{1}{4\pi} \sin \theta d\theta \int_0^{2\pi} d\phi = \frac{\sin \theta}{2} d\theta$ <p>De cumulatieve verdelingen worden dan:</p> $u_1 = P(\phi) = \frac{\phi}{2\pi} \quad u_2 = Q(\theta) = \frac{1 - \cos \theta}{2}$ <p>en de formules voor het genereren van de toevalshoeken ϕ en θ worden:</p> $\phi = 2\pi u_1 \quad \theta = \arccos(1 - 2u_2)$ <p>waarbij u_1 en u_2 twee (onafhankelijke) toevalsgetallen zijn die uniform verdeeld zijn tussen 0 en 1.</p>

10.4 Monte Carlo en statistische methodes	
10.4.1 gecorreleerde variabelen	
gecorrleerde variabelen in Monte Carlo	<p>Soms hebben we gecorreleerde punten nodig vb: simulatie ve bundel deeltjes die vanuit benaderde focus vertrekt > hoek θ van deeltje zal gecorreleerd zijn aan transversale positie y:</p> $\begin{cases} \theta = x_1 \cos \alpha + x_2 \sin \alpha \\ y = -x_1 \sin \alpha + x_2 \cos \alpha \end{cases}$ <p>de covariantie wordt dan gegeven door:</p> $\text{cov}(\theta, y) = \sin \alpha \cos \alpha (\sigma^2(x_2) - \sigma^2(x_1)) \quad (10.16)$ <p>Er zullen dus correlaties optreden als de spreiding op x_1 en x_2 verschillend is en als zowel $\cos \alpha$ als $\sin \alpha$ verschillend zijn van 0.</p>
10.4.2 complexe verdelingen en foutenpropagatie	
foutenpropagatie via Monte Carlo	<p>In H4 zagen we dat de fout op een variabele gepropageerd wordt tot een fout in de functie > daar hebben we gesteld dat de fties weinig wariëren in het gebied van belang</p> <p>Deze veronderstelling is niet altijd juist > bovendien: we zijn vaak ook geïntereiseerd in de vorm vd verdeling vd functiewaarde > en dus niet in de standaardafwijking ervan > bvb: belangrijk om de significantie ve bepaald resultaat te bepalen > MC geeft een manier om verder te komen:</p>
vb: MC in foutenpropagatie	<p>veronderstel een verdeling vd variabele Z die we willen kennen, gegeven door:</p> $Z = \frac{\sin X}{\sin Y}$ <p>met x en y twee Gaussisch verdeelde hoeken met gemm. en standaardafw.:</p> $\begin{aligned} \theta_x &= 20^\circ & \sigma_x &= 3^\circ \\ \theta_x &= 13^\circ & \sigma_x &= 3^\circ \end{aligned}$ <p>de formules voor foutenpropagatie geven de volgende info over de onbekende verdeling van Z:</p> $\langle Z \rangle = \frac{\sin \theta_x}{\sin \theta_y} = 1.52$ $\sigma_z = \left[\left(\frac{\cos \theta_x}{\sin \theta_y} \right)^2 \left(\frac{\pi}{180} \right)^2 \sigma_x^2 + \left(\frac{\sin \theta_x \cos \theta_y}{\sin^2 \theta_y} \right)^2 \left(\frac{\pi}{180} \right)^2 \sigma_y^2 \right]^{\frac{1}{2}} = 0.41$ <p>Echter, gebruik nu Monte Carlo > genereer een groot aantal x en y waarden volgens de Gauss verdeling en bereken Z > we vinden het gemm. en standaardafw.:</p> $\mu_z = 1.61 \quad s_z = 0.49$ <p>wat afwijkend is van de vorige resultaten</p> <p>Bovendien vinden we dat 75% van de punten tss $\mu_z - s_z$ en $\mu_z + s_z$ ligt > is veel meer dan voor een Gauss verdeling > de MC benadering is beter dan de Gauss benadering via formules van foutenpropagatie</p>
10.4.3 confidentie-intervallen	
berekenen van confidentie-interval via MC	<p>Om confidentie-interval te bepalen is er kennis van de verdeling nodig > we kunnen nu via MC eender welke verdeling bepalen (nl door de vorige paragraaf) > in werkelijkheid is dit heel omslachtig werk, in plaats daarvan: gebruik Bootstrap methode</p>
Bootstrap methode	<p>bepaal de verdeling van z en bepaal de grenzen waarvoor er 68,3% kans is dat z erbinnen ligt > op die manier gebruikt men enkel info die beschikbaar is uit het experiment > we vermijden onduidelijkheid over de keuze van x en y > gevolg: resultaat wijkt af van het correcte confidentie-interval</p>

10.5 numerieke integratie	
10.5.1 Monte Carlo integratie	
niet-MC integratie	<p>klassiek zouden we numeriek een integraal oplossen door het interval tss a en b op te delen in n gelijke delen en als benadering voor I de som:</p> $I = \int_a^b y(x)dx \quad \rightarrow \quad I \approx \frac{b-a}{n} \sum_{i=1}^n y(x_i)$ <p>hierbij is $x_i = a + (i - \frac{1}{2}) \frac{(b-a)}{n}$</p>
def: MC integratie	<p>De Monte Carlo manier evalueert dezelfde som > ipv $y(x_i)$ bij gelijk gespaciëerde x-waarden te berekenen, nemen we nu toevallige x_i:</p> $x_i = a + r_i(b - a)$ <p>waarbij r_i toevalsgetallen zijn die uniform verdeeld zijn tussen 0 en 1.</p>
10.5.2 nauwkeurigheid van Monte Carlo berekeningen	
st: nauwkeurigheid van MC	<p>als we n toevalsgetallen nemen om de integraal I te schatten > dan is de nauwkeurigheid van de methode evenredig met $1/\sqrt{n}$ > we vinden namelijk: de schatting van I via MC heeft nauwkeurigheid σ/\sqrt{n}</p>
voordeel MC methode	<p>- voor 1D integralen is MC-integratie zeer onnauwkeurig vergeleken met andere methoden > echter: voor meer-dimensionale integralen wordt de nauwkeurigheid van andere methoden steeds slordiger</p> <p>> voor MC-integratie blijft die $1/\sqrt{n}$</p> <p>- vaak zijn de grenzen van meer-dimensionale integralen zeer complex > lastig om te integreren via klassieke methoden > voor MC moeten we enkel checken of gegenereerde punt binnen de grenzen ligt > heel makkelijk</p>
<p>> hoe groter n, hoe langer de MC methode duurt om te computeren via de pc > de nauwkeurigheid stijgt trager en trager naarmate n groter > we moeten MC efficiënter maken</p>	
stratificatie	<p>verdeel het integratiegebied in 2 gelijke gebieden in x > genereer de helft van de toevalspunten in elk vd twee deelgebieden > je krijgt een meer uniforme verdeling van x-waarden > variantie verkleint</p>
niet-uniforme sampling	<p>We willen x-punten met hogere densiteit waar het integrand het snelst verandert > verdeel x-gebied in twee ongelijke gebieden > kies het aantal punten in elk gebied zodat de variantie minimaal wordt</p>
importance sampling	<p>variantie van MC uitkomst is evenredig met die van het integrand > transformeer de integraal zodat deze een kleinere spreiding heeft:</p> $\int y(x)dx = \int \frac{y(x)}{w(x)} w(x)dx = \int \frac{y(x)}{w(x)} dv(x)$ <p>waarbij</p> $v(x) = \int w(x)dx$ <p>variantie v_h antwoord hangt nu af van die van $y(x)/w(x)$ in plaats van y zelf > kies de vorm van w dicht bij y, zodat de variantie klein wordt</p>
antithetische variabelen	<p>voor elk MC gegenereerd punt x nemen we een ander punt x' > gebruik de bijdrage $y(x)+y(x')$ tot de integraal > als we x' goed kiezen kunnen $y(x)$ en $y(x')$ anticorrelatie vertonen > variantie op $y(x)+y(x')$ wordt verkleind</p>
>vb van alle methoden: zie p237	