

МОСКОВСКИЙ АВИАЦИОННЫЙ ИНСТИТУТ  
(НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ)



КУРСОВАЯ РАБОТА ПО КУРСУ  
«ЧИСЛЕННЫЕ МЕТОДЫ»

---

# Метод Монте-Карло для вычисления кратных интегралов

---

Студент:

Макаров Никита, 80-306Б

Руководитель:

Ревизников Д.Л.

Москва  
2015

# Содержание

<b>1</b>	<b>Введение</b>	<b>2</b>
<b>2</b>	<b>Идея метода Монте-Карло</b>	<b>3</b>
<b>3</b>	<b>Погрешность метода Монте-Карло</b>	<b>4</b>
<b>4</b>	<b>Вычисление интегралов усреднением подынтегральной функции</b>	<b>5</b>
<b>5</b>	<b>Описание программы</b>	<b>6</b>
<b>6</b>	<b>Тестирование разработанного ПО</b>	<b>7</b>
6.1	1-мерный интеграл . . . . .	7
6.2	2-мерный интеграл . . . . .	8
6.3	3-мерный интеграл . . . . .	9
6.4	6-мерный интеграл . . . . .	10
<b>7</b>	<b>Исходный код программы</b>	<b>11</b>
<b>8</b>	<b>Список литературы</b>	<b>15</b>

# 1 Введение

Методами Монте-Карло называют численные методы решения математических задач при помощи моделирования случайных величин. Однако, решать методами Монте-Карло можно любые математические задачи, а не только задачи вероятностного происхождения, связанные со случайными величинами.

Важнейшим приемом построения методов Монте-Карло является сведение задачи к расчету математических ожиданий. Так как математические ожидания чаще всего представляют собой обычные интегралы, то центральное положение в теории метода Монте-Карло занимают методы вычисления интегралов.

Преимущества недетерминированных методов особенно ярко проявляются при решении задач большой размерности, когда применение традиционных детерминированных методов затруднено или совсем невозможно.

До появления ЭВМ методы Монте-Карло не могли стать универсальными численными методами, ибо моделирование случайных величин вручную - весьма трудоемкий процесс. Развитию методов Монте-Карло способствовало бурное развитие ЭВМ. Алгоритмы Монте-Карло сравнительно легко программируются и позволяют производить расчеты во многих задачах, недоступных для классических численных методов. Так как совершенствование ЭВМ продолжается, есть все основания ожидать дальнейшего развития методов Монте-Карло и дальнейшего расширения области их применения.

## 2 Идея метода Монте-Карло

Важнейший прием построения методов Монте-Карло — сведение задачи к расчету математических ожиданий. Пусть требуется найти значение  $m$  некоторой изучаемой величины. С этой целью выбирают такую случайную величину  $X$ , математическое ожидание которой равно  $m$  :  $M[X] = m$ . Практически же поступают так: вычисляют  $N$  возможных значений  $x_i$  случайной величины  $X$  и находят их среднее арифметическое

$$\bar{x} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N x_i.$$

Так как последовательность одинаково распределенных случайных величин, у которых существуют математические ожидания, подчиняется закону больших чисел, то при  $N \rightarrow \infty$  среднее арифметическое этих величин сходится по вероятности к математическому ожиданию. Таким образом, при больших  $N$  величина  $\bar{x} \approx m$ .

В методе Монте-Карло данные вырабатываются искусственно путем использования некоторого генератора случайных чисел в сочетании с функцией распределения вероятностей для исследуемого процесса.

### 3 Погрешность метода Монте-Карло

Для оценки величины  $m$  смоделируем случайную величину  $X$  с математическим ожиданием  $M[X] = m$ . Выберем  $N$  независимых реализаций  $x_1, \dots, x_N$  случайной величины  $X$  и вычислим среднее арифметическое:

$$\bar{x} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N x_i.$$

Также предположим, что случайная величина  $X$  имеет конечную дисперсию:

$$D[X] = M[X^2] - (M[X])^2.$$

Из центральной предельной теоремы имеем:

$$P \left\{ |\bar{X} - m| < t_\beta \sqrt{\frac{D[X]}{N}} \right\} \approx 2\Phi(t_\beta) = \beta. \quad (1)$$

Из уравнения (1) получаем верхнюю границу ошибки с коэффициентом доверия  $\beta$ :

$$\varepsilon = t_\beta \sqrt{\frac{D[X]}{N}}. \quad (2)$$

Задав некоторое значение  $\varepsilon$  и  $\beta$  при известном  $\sigma = \sqrt{D[X]}$  можно определить необходимое количество испытаний, обеспечивающее точность  $\varepsilon$  с надежностью  $\beta$ :

$$N = \frac{\sigma^2 \cdot t_\beta^2}{\varepsilon^2}. \quad (3)$$

Обычно при решении реальных задач значение дисперсии неизвестно, а следовательно неизвестен параметр  $\sigma$ . Чтобы определить приближенное значение  $\sigma$  проводят некоторое начальное количество испытаний  $N_0$ . Затем по результатам этих испытаний определяется приближенное значение дисперсии:

$$D[X] = \frac{1}{N_0} \sum_{i=1}^{N_0} x_i^2 - \left( \frac{1}{N_0} \sum_{i=1}^{N_0} x_i \right)^2. \quad (4)$$

Зная значение  $D[X]$  можем получить приближенное значение  $N$ :

$$N = \frac{(D[X])^2 \cdot t_\beta^2}{\varepsilon^2}. \quad (5)$$

## 4 Вычисление интегралов усреднением подынтегральной функции

Пусть требуется вычислить интеграл

$$I = \int_a^b \varphi(x) dx. \quad (6)$$

Предположим, что имеется случайная величина  $X$ , равномерно распределенная на интервале  $(a, b)$  с плотностью вероятности  $f(x) = \frac{1}{b-a}$ . Тогда имеем математическое ожидание:

$$M[\varphi(x)] = \int_a^b \varphi(x) f(x) dx = \frac{1}{b-a} \int_a^b \varphi(x) dx. \quad (7)$$

Из уравнения (4) следует:

$$\int_a^b \varphi(x) dx = (b-a) M[\varphi(x)]. \quad (8)$$

Если теперь заменить математическое ожидание  $M[\varphi(x)]$  его оценкой — выборочным средним, то получим оценку интеграла (3):

$$I = (b-a) \frac{\sum_{i=1}^N \varphi(x_i)}{N}, \quad (9)$$

где  $x_i$  — значения случайной величины  $X$ , а  $N$  — количество испытаний. Так как  $X \sim R(a, b)$ , то очевидно, что  $x_i = a + (b-a)\eta$ , где  $\eta$  — случайное число из интервала  $(0, 1)$ .

## 5 Описание программы

В ходе выполнения данной работы была разработана программа на языке MATLAB, вычисляющая кратные интегралы произвольной размерности.

### Функции

- `ndIntegral(f,a,b,G,N,t)` — вычисляет значение интеграла от функции  $f$  по области  $G$  с ограничениями области интегрирования  $a$  и  $b$  за  $N$  испытаний при коэффициенте доверия  $t$ ;
- `randInRange(a,b)` — возвращает случайный вектор в интервале  $(a,b)$ ;
- `checkPoint(x,G)` — проверяет принадлежность точки  $x$  области  $G$ ;
- `test1d(N,error,t)` — тест 1-мерного интеграла с начальным количеством испытаний  $N$  и погрешностью `error` при коэффициенте доверия  $t$ ;
- `test2d(N,error,t)` — тест 2-мерного интеграла с начальным количеством испытаний  $N$  и погрешностью `error` при коэффициенте доверия  $t$ ;
- `test3d(N,error,t)` — тест 3-мерного интеграла с начальным количеством испытаний  $N$  и погрешностью `error` при коэффициенте доверия  $t$ ;
- `test6d(N,error,t)` — тест 6-мерного интеграла с начальным количеством испытаний  $N$  и погрешностью `error` при коэффициенте доверия  $t$ ;

## 6 Тестирование разработанного ПО

### 6.1 1-мерный интеграл

Вычислим интеграл, не имеющий первообразной в классе элементарных функций:

$$\frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_0^3 e^{-\frac{t^2}{2}} dt. \quad (10)$$

Его значение известно и соответствует  $\Phi(3)$  в таблице значений функции Лапласа, то есть 0.49865.

Вычислим значение с помощью разработанного ПО.

```
1 >> MonteCarlo.test1d(50,0.05,3);
2 Error of integration:
3     0.1792
4
5 First approximation of integral value:
6     0.5087
7
8 Minimal necessary N:
9     643
10
11 Error of integration:
12     0.0486
13
14 Integral value:
15     0.4992
```

Разность с точным решением составила 0.0005.



## 6.2 2-мерный интеграл

Вычислим интеграл

$$I = \iint_G (x + y) dx dy, \quad (11)$$

$$G : 0 \leq x \leq 2, x^2 \leq y \leq 2x.$$

Для него известно аналитическое решение:  $I = 3.4(6)$ .

Вычислим значение с помощью разработанного ПО.

```
1 >> MonteCarlo.test2d(100,0.1,3);
2 Error of integration:
3     3.9595
4
5 First approximation of integral value:
6     3.5285
7
8 Minimal necessary N:
9     156781
10
11 Error of integration:
12     0.0922
13
14 Integral value:
15     3.4582
```

Разность с точным решением составила 0.008.

### 6.3 3-мерный интеграл

Вычислим интеграл

$$I = \iiint_G 10x \, dx \, dy \, dz, \quad (12)$$

$$G : 0 \leq x \leq 1, 0 \leq y \leq \sqrt{1-x^2}, 0 \leq z \leq \sqrt{\frac{x^2+y^2}{2}}.$$

Для него известно аналитическое решение:  $I = 1$ .

Вычислим значение с помощью разработанного ПО.

```
1 >> MonteCarlo.test3d(1000,0.1,3);
2 Error of integration:
3     0.2990
4
5 First approximation of integral value:
6     0.9655
7
8 Minimal necessary N:
9     943
10
11 Error of integration:
12     0.1025
13
14 Integral value:
15     1.0056
```

Разность с точным решением составила 0.0056.

## 6.4 6-мерный интеграл

Решим задачу о вычислении силы притяжения Земли и Луны. Искомое значение силы

$$F = \sqrt{F_x^2 + F_y^2 + F_z^2}, \quad (13)$$

где

$$F_x = G \iiint_{D \times D'} \iiint \frac{\rho(x, y, z) \rho'(x', y', z')}{r^2} (x - x') dx dy dz dx' dy' dz',$$

$$F_y = G \iiint_{D \times D'} \iiint \frac{\rho(x, y, z) \rho'(x', y', z')}{r^2} (y - y') dx dy dz dx' dy' dz',$$

$$F_z = G \iiint_{D \times D'} \iiint \frac{\rho(x, y, z) \rho'(x', y', z')}{r^2} (z - z') dx dy dz dx' dy' dz',$$

$$r = \sqrt{(x - x')^2 + (y - y')^2 + (z - z')^2},$$

Здесь под  $D$  и  $D'$  подразумеваются области интегрирования, то есть Земля и Луна.

Точное значение можно получить, если принять Землю и Луну за материальные точки ввиду расстояния между ними. Тогда искомая величина выражается формулой

$$F = G \frac{m_1 \cdot m_2}{r^2}. \quad (14)$$

и равна  $1.98997 \cdot 10^{20}$  Н.

Вычислим значение с помощью разработанного ПО.

```

1 >>MonteCarlo.test6d(1000000,0.11e+20,3)
2 Integral value:
3   1.9731e+20
4
5 Difference with correct answer:
6   1.6823e+18

```

Разность с точным решением составила  $1.6823 \cdot 10^{18}$ , что очень неплохо, учитывая масштабы задачи.

## 7 Исходный код программы

```
1 classdef MonteCarlo
2     % Integration by Monte Carlo method
3
4     methods(Static)
5
6         %% randInRange: Returns random value in range [a,b].
7         function [x] = randInRange(a,b)
8             n = length(a);
9             x = zeros(1,n);
10            for i = 1:n
11                x(i) = a(i) + (b(i) - a(i)) .* rand();
12            end
13        end
14
15        %% checkPoint: Checks, is point x in G area, or not.
16        function [inArea] = checkPoint(x,G)
17            n = length(G); % old version: n = length(x) !!!
18            inArea = 1;
19            for i = 1:n
20                inArea = inArea && G{i}(x);
21            end
22        end
23
24        %% ndIntegral: Computing n-dimensional definite integral
25        % at G area which no more than
26        % n-dimensional parallelepiped with properties a and b.
27        function [I,c] = ndIntegral(f,a,b,G,N,t_beta)
28            %t_beta = 3; % beta = 0.997
29            fSum = 0; % sum of computed values f(x)
30            fSumSquared = 0; % squared sum of f(x)
31            n = 0; % amount of points found in G
32
33            % generating N random vectors x
34            for i = 1:N
35                x = MonteCarlo.randInRange(a,b);
36                % check conditions, x must be in [a,b]
37                inArea = MonteCarlo.checkPoint(x,G); % bool value
38                % adding f(x)
39                if (inArea)
40                    fSum = fSum + f(x);
41                    fSumSquared = fSumSquared + f(x)^2;
42                    n = n + 1;
43                end
44            end
45            c = inf;
46
47            % computing n-dimensional volume of figure
48            V = prod(b-a);
49            % computing integral value
50            I = V * fSum / N;
51
52            if (nargin == 6)
```

```

53         fAvg = fSum / n;
54         fSquaredAvg = fSumSquared / n;
55         Omega = n / N;
56         % computing standard deviation
57         S1 = sqrt(fSquaredAvg - fAvg^2);
58         S2 = sqrt(Omega * (1 - Omega));
59         % computing error
60         error = V*t_beta*(Omega*S1/sqrt(n) + abs(fAvg)*S2/sqrt(N));
61         c = V*t_beta*(sqrt(Omega)*S1 + fAvg*S2);
62         disp('Error of integration:');
63         disp(error);
64     end
65 end
66
67 %% TESTS
68
69 %% test1d: computing 1-dimensional definite integral
70 function [I] = test1d(N0, maxError, t_beta)
71     f = @(x) 1/sqrt(2*pi) * exp(-(x^2)/2);
72
73     % conditions of G area
74     x1Cond = @(x) (0<=x(1) && x(1)<=3);
75     G = {x1Cond};
76
77     % limitations for every element in x
78     a(1) = 0; b(1) = 3;
79
80     [I, c] = MonteCarlo.ndIntegral(f, a, b, G, N0, t_beta);
81     disp('First approximation of integral value:');
82     disp(I);
83
84     % computing min necessary N
85     N = ceil((c/maxError)^2);
86
87     if (N > N0)
88         disp('Minimal necessary N:');
89         disp(N);
90
91         % computing more correct integral value
92         [I] = MonteCarlo.ndIntegral(f, a, b, G, N, t_beta);
93         disp('Integral value:');
94         disp(I);
95     end
96 end
97
98 %% test2d: computing 2-dimensional definite integral
99 function [I] = test2d(N0, maxError, t_beta)
100     f = @(x) x(1) + x(2);
101
102     % conditions of G area
103     x1Cond = @(x) (0<=x(1) && x(1)<=2);
104     x2Cond = @(x) (x(1)^2<=x(2) && x(2)<=2*x(1));
105     G = {x1Cond, x2Cond};
106
107     % limitations for every element in x

```

```

108     a(1) = 0; b(1) = 2;
109     a(2) = 0; b(2) = 4;
110
111     [I,c] = MonteCarlo.ndIntegral(f,a,b,G,N0,t_beta);
112     disp('First approximation of integral value:');
113     disp(I);
114
115     % computing min necessary N
116     N = ceil((c/maxError)^2);
117
118     if (N > N0)
119         disp('Minimal necessary N:');
120         disp(N);
121
122         % computing more correct integral value
123         [I] = MonteCarlo.ndIntegral(f,a,b,G,N,t_beta);
124         disp('Integral value:');
125         disp(I);
126     end
127 end
128
129 %% test3d: computing 3-dimensional definite integral
130 function [I] = test3d(N0, maxError, t_beta)
131     f = @(x) 10*x(1);
132
133     % conditions of G area
134     x1Cond = @(x) (0<=x(1) && x(1)<=1);
135     x2Cond = @(x) (0<=x(2) && x(2)<=sqrt(1-x(1)^2));
136     x3Cond = @(x) (0<=x(3) && x(3)<=((x(1)^2+x(2)^2)/2));
137     G = {x1Cond,x2Cond,x3Cond};
138
139     % limitations for every element in x
140     a(1) = 0; b(1) = 1;
141     a(2) = 0; b(2) = 1;
142     a(3) = 0; b(3) = 1;
143
144     [I,c] = MonteCarlo.ndIntegral(f,a,b,G,N0,t_beta);
145     disp('First approximation of integral value:');
146     disp(I);
147
148     % computing min necessary N
149     N = ceil((c/maxError)^2);
150
151     if (N > N0)
152         disp('Minimal necessary N:');
153         disp(N);
154
155         % computing more correct integral value
156         [I] = MonteCarlo.ndIntegral(f,a,b,G,N,t_beta);
157         disp('Integral value:');
158         disp(I);
159     end
160 end
161
162 %% test6d: computing 6-dimensional definite integral

```

```

163 function [I] = test6d(N0, maxError, t_beta)
164     % Solving the problem of the
165     % mutual attraction of two material bodies.
166
167     gravityConst = 6.67e-11; % gravitational constant
168     m1 = 6e+24; % mass of the Earth
169     m2 = 7.35e+22; % mass of the Moon
170     r = 384467000; % distance between Earth and Moon
171     p1 = 5520; % avg density of Earth
172     p2 = 3346; % avg density of Moon
173     R1 = 6367000; % Earth radius
174     R2 = 1737000; % Moon radius
175
176     dist = @(x) sqrt((x(1)-(r+x(4)))^2 + ...
177                     (x(2)-x(5))^2 + ...
178                     (x(3)-x(6))^2);
179
180     fx = @(x) (x(1)-(r+x(4))) / ((dist(x))^3);
181     fy = @(x) (x(2)-x(5)) / ((dist(x))^3);
182     fz = @(x) (x(3)-x(6)) / ((dist(x))^3);
183
184     % conditions of G area
185     x1Cond = @(x) (x(1)^2+x(2)^2+x(3)^2<=R1^2);
186     x2Cond = @(x) (x(4)^2+x(5)^2+x(6)^2<=R2^2);
187     G = {x1Cond, x2Cond};
188
189     % limitations for every element in x
190     a(1) = -R1; b(1) = R1;
191     a(2) = -R1; b(2) = R1;
192     a(3) = -R1; b(3) = R1;
193     a(4) = -R2; b(4) = R2;
194     a(5) = -R2; b(5) = R2;
195     a(6) = -R2; b(6) = R2;
196
197     [FxI, c] = MonteCarlo.ndIntegral(fx, a, b, G, N0, t_beta);
198     Fx = gravityConst * p1 * p2 * FxI;
199
200     [FyI, c] = MonteCarlo.ndIntegral(fy, a, b, G, N0, t_beta);
201     Fy = gravityConst * p1 * p2 * FyI;
202
203     [FzI, c] = MonteCarlo.ndIntegral(fz, a, b, G, N0, t_beta);
204     Fz = gravityConst * p1 * p2 * FzI;
205
206     I = sqrt(Fx^2 + Fy^2 + Fz^2);
207     disp('Integral value:');
208     disp(I);
209
210     F_correct = gravityConst * m1 * m2 / r^2;
211
212     diff = abs(I - F_correct);
213     disp('Difference with correct answer:');
214     disp(diff);
215 end
216
217 end

```

## 8 Список литературы

- Кетков Ю.Л., Кетков А.Ю., Шульц М.М. MATLAB 7, программирование, численные методы. - СПб.:БХВ-Петербург, 2005г. 752 стр. с илл.
- Г.М. Фихтенгольц Курс дифференциального и интегрального исчисления. Т. III, М.: Наука, 1956.- 656 с. с илл.
- Соболев И.М. Численные методы Монте-Карло, М. ФИЗМАТЛИТ, 1973.-312 с.
- Ермаков С.М. Метод Монте-Карло и смежные вопросы, М.: ФИЗМАТЛИТ, 1975. - 2-е изд.