Pracownia z analizy numerycznej

Sprawozdanie do zadania **P.1.6.**Prowadzący: mgr. Filip Chudy

Wrocław, 20 listopada 2022, 21:37

Spis treści

1.	Wstęp	1
	1.1. Metoda	2
2.	Pierwsze próby	
	2.1. Interpretacja geometryczna	2
	2.2. Algorytm Monte Carlo	4
	2.3. Szereg Taylora	5
3.	Wzór Viete'a	6
	3.1. Wyniki	8
4.	Algorytm Chudnowsky'ch	9
	4.1. Wyniki	9
5.	Algorytm Gaussa-Legendre'a	0
	5.1. Wyniki	1
6.	Podsumowanie	3
T.i	toratura	Q

1. Wstęp

W 1897 roku Amerykański fizyk Edward J. Goodwin oznajmił światu, że udało mu się poprawnie skonstruować kwadrat o polu równym polu koła. W tym samym roku jego wynik został przedłożony Zebraniu Stanu Indiana i w życie wszedł Artykuł o Liczbie Pi, na mocy którego $\pi=3.2$. Ponad 2000 lata wcześniej, w III wieku p.n.e., Archimedes napisał

$$3.1408 \approx \frac{223}{71} < \pi < \frac{22}{7} \approx 3.1428,$$

co daje ograniczenia bliższe tym dzisiaj uważanym za najdokładniejsze niż artykuł z XIX wieku. W 2009 roku za pomocą algorytmu braci Chudowsky'ch, wyprowadzonego ze wzorów S. Ramanujana, zostało osiągniete przybliżenie π przez 10 trilionów cyfr znaczących. Dzisiaj istnieją jeszcze szybsze algorytmu na przybliżanie π niż ten z 2009 roku i badanie metod przybliżania wartości matematycznych jest nadal żywą dziedziną nauki.

W tej pracy przyjżymy się 5 metodom przybliżania liczby π . W Rozdziałe 2. zaprezentujemy naiwne algorytmy, z których jedna okazała się nie odstawać od bardziej zaawansowanych sposobów zaprezentowanych w dalszych rozdziałach. W Rozdziałach 3 i 4 przyjżymy się dwóm metodom liniowo zbieżnym do π . W Rozdziałe 5. zaprezentowany jest algorytm zbieżny kwadratowo do liczby π .

1.1. Metoda

Do obliczeń używaliśmy precyzji 16 069 i zmiennych typu BigFloat w języku Julia. Za wartość dokładną π użyliśmy wartości bibliotecznej typu Irrational. Dzięki temu jest ona wyliczana dla każdej precyzji [2].

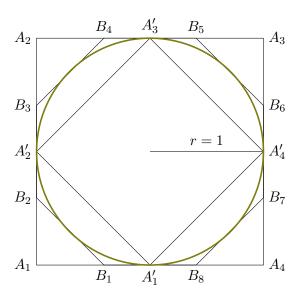
Dla każdej metody eksperymentalnie szacowaliśmy rząd zbieżności i przedstawiliśmy wyniki na odpowiednich wykresach. Przy pierwszych 4 metodach wykonaliśmy 10 000 iteracji. W metodzie Chudnowsky'ch zaś wystarczyło tylko 450 iteracji, by osiągnąć granice precyzji. Zaś w motedzie Gaussa-Legendre'a wystarczyło tylko 21 iteracji.

2. Pierwsze próby

2.1. Interpretacja geometryczna

Bardzo często π jest definiowane jako stosunek obwodu okręgu do jego średnicy. W historii pojawiało się wiele prób wyznaczenia π korzystając z obwodu wielokątów foremnych wpisanych w oraz opisanych na okręgu jednostkowym. Wraz ze wzrostem liczby boków zwiększa się dokładność oszacowań obwodu okręgu, co daje coraz to bliższe prawdy granice na wartość ludolfiny.

Takie podejście stosował już w starożytności Archimedes. Wyprowadził on wzór rekursyjny na obwód 2n-kąta foremnego wpisanego oraz opisanego na okręgu na podstawie obwodu n-kąta.



Rysunek 1. Wielokąty opisane i wpisane w okrąg o promieniu 1.

Wpiszmy n-kąt foremny w okrąg o promieniu 1. Teraz na tym samym okręgu opiszmy n-kąt tak, żeby wierzchołki wielokąta wpisanego były srodkami boków wielokąta opisywaneg. Dostajemy w ten sposob n-kąt foremny opisany na okręgu o promieniu 1. Nietrudno zauważyć, że teraz jeśli połączymy sąsiednie boki n-kąta opisanego odcinkami styczymi do okręgu o końcach w równej odległości od najbliższego wierzchołka, to dostaniemy 2n-kąt foremny. Sytuacja dla n=4 została przedstawiona na Rysunku 1.

Rozważmy teraz trójkąt $\Delta A'_1 A_1 A_2$. Zawuażmy, że odcinek $\overline{B_1 B_2}$ dzieli go na dwa trójkąty podobne:

$$\Delta B_1 A_1 B_2 \sim \Delta A_1' A_1 A_2'$$
.

Dla przejżystości zapisów oznaczmy $|\overline{A_1A_2}|=A, |\overline{B_1B_2}|=B$ oraz $|\overline{A_1'A_2'}|=a.$ Z proporcji w trójkątach podobnych mamy:

$$\frac{B}{\frac{1}{2}A - \frac{1}{2}B} = \frac{a}{\frac{1}{2}A}$$

$$B = \frac{a}{A}(A - B)$$

$$B = a - \frac{a}{A}B$$

$$B = \frac{aA}{A + a}$$

Oznaczmy teraz obwód n-kąta wpisanego jako l_n , a n-kąta opisanego - L_n . Według Rysunku 1 są one równe:

$$l_n = na$$

$$L_n = nA$$

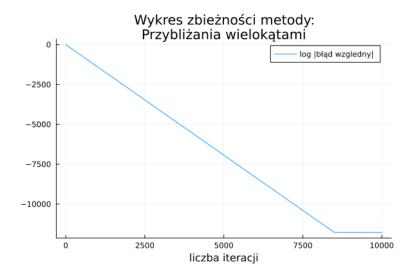
$$L_{2n} = 2nB = 2n\frac{aA}{A+a} = 2n^2\frac{aA}{An+an} = 2\frac{L_n l_n}{L_n + l_n}$$

Dalej, oznaczmy długość boku 2n-kąta wpisanego jako b. Zauważmy, że wówczas:

$$B = 2 \tan \frac{\pi}{2n}$$
$$a = 2 \sin \frac{\pi}{n}$$
$$b = 2 \sin \frac{\pi}{2n}$$

oraz:

$$l_{2n} = 2nb = 4n\sin\frac{\pi}{2n} = \sqrt{16n^2\sin^2\frac{\pi}{2n}} = \sqrt{8n^2\frac{\sin\frac{\pi}{2n}}{\cos\frac{\pi}{2n}}} 2\sin\frac{\pi}{2n}\cos\frac{\pi}{2n} = \sqrt{8n^2\tan\frac{\pi}{2n}}\sin\frac{\pi}{n} = \sqrt{2nBna} = \sqrt{L_{2n}l_n}.$$



Wykres 2. Wykres logarytmu dziesiętnego z błędu względnego dla przybliżenia π za pomocą metody geometrycznej.

Zauważmy, że $\lim_{k\to\infty} L_k = 2\pi$ i $\lim_{k\to\infty} l_k = 2\pi$ oraz dla każdego k mamy

$$l_n \leqslant 2\pi \leqslant L_n$$

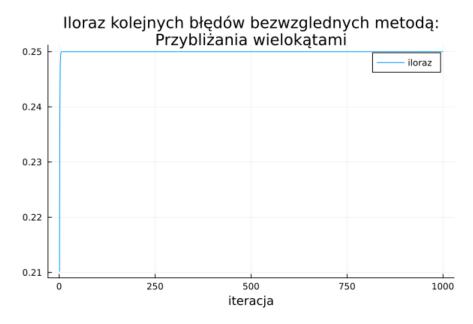
a więc możemy przybliżać π jako

$$\pi \approx \frac{L_n - l_n}{4}$$
,

czyli jako środek przedziału $[l_n, L_n]$. Wybierzemy punkt startowy jako trójkąt równoboczny:

$$\begin{cases} l_3 = 3\sqrt{3} \\ L_3 = 6\sqrt{3} \end{cases}$$

Metoda w okolicach 8050 iteracji uzyskiwała błąd bezwzględny rzędu 10^{-12000} . Na Wykresie 2 widzimy, że gradient wykresu logarytmu dziesiętnego od błędu względnego jest niemalże liczbą stałą. Przybliżanie liczby π przy użyciu geometrii osiąga limit precyzji, co jest bardzo imponujące biorąc pod uwagę jak stara jest to metoda.



Wykres 3. Wykres ilorazu błędów względnych wyrazu n+1 i n dla metody geometrycznej.

Postawiliśmy hipotezę, że metoda ta jest zbieżna liniowo. Eksperymentalne wyznaczanie rzędu zbieżności potwierdziło to przypuszczenie, co widać na Wykresie 3. Widać na nim, że

$$\lim_{n \to \infty} \frac{|x_{n+1} - \pi|}{|x_n - \pi|} \approx \frac{1}{4},$$

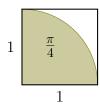
gdzie x_n to przybliżenie w n-tej iteracji.

2.2. Algorytm Monte Carlo

Tak jak w poprzedniej metodzie, możemy skorzystać z faktu, że dla koła jednostkowego π jest równe jego polu. Zauważmy, że jeżeli będziemy wybierać losowo punkty kwadratu o polu 1, to $\frac{\pi}{4}$ z nich powinno znaleźć się w ćwiartce koła o środku w jednym z wierzchołków tego kwadratu (Rysunek 4.).

Korzystając z algorytmu Monte Carlo możemy wybierać losowo współrzędne $x,y\in[0,1]$ kolejnych punktów, a następnie sprawdzać ile z nich spełnia warunek

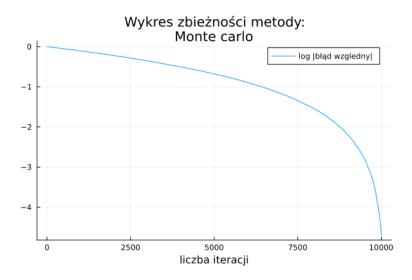
$$x^2 + y^2 \le 1.$$



Rysunek 4. Stosunek pola ćwiartki koła jednostkowego do kwadratu o boku 1

Otrzymany stosunek będzie coraz bliższy $\frac{\pi}{4}$ wraz ze zwiększaniem ilości testowanych punktów.

Na Wykresie 5. zaprezentowany jest logarytm dziesiętny z błędu względnego metody Monte Carlo. Szacowanie zbieżności tej metody wykracza poza zakres wiedzy studenta 3 semestru ze względu na losowość tego algorytmu. Wykorzystanie technik z kursu Rachunku Prawdopodobieństwa ułatwiłoby to zadanie. Na Wykresie 6 widzimy jeden z wykresów ilorazu błędu kolejnych wyrazów jaki uzyskaliśmy przy uruchamianiu algorytmu. Jako, że jest to algorytm losowy, to lokalnie wraz z większeniem liczby iteracji, przybliżenie może się pogorszyć. Co jest pewną wadą tej metody.



Wykres 5. Wykres logarytmu dziesiętnego z błędu względnego uzyskanego dla metody przybliżenia π z pomocą algorytmu Monte Carlo.

2.3. Szereg Taylora

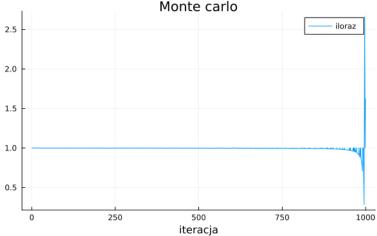
W matematyce bardzo często w celu przybliżania porządanych wartości używa się szeregów Taylora. Tak dla przykładu, korzystając z rozszerzenia funkcji arctan x w punkcie 0 możemy oszacować wartość $\frac{\pi}{4}$:

(1)
$$\frac{\pi}{4} = \arctan 1 = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{\arctan^{(k)} 0}{k!} (1-0)^k = 1 - \frac{1}{3} + \frac{1}{5} - \frac{1}{7} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(-1)^k}{2k+1}.$$

W obliczeniach praktycznych nie możliwe jest dodawanie kolejnych elementów sumy w nieszkończoność. Konieczne jest więc zatrzymanie się na pewnym N, co daje pewien błąd, R_N :

$$\frac{\pi}{4} \approx \sum_{k=0}^{N} \frac{(-1)^k}{2k+1} + R_N.$$

Iloraz kolejnych błędów bezwzglednych metodą:



Wykres 6. Wykres ilorazu błędów względnych wyrazu n+1 i n dla metody z wykorzystaniem algorytmu Monte Carlo.

Oznaczmy tę sumę jako P_N . Ponieważ dla przybliżeń funkcji szeregiem Taylora coraz wyższego stopnia dostajemy coraz dokładniejszy wynik, to P_{N+1} powinno być dokładniejsze niż P_N . Zauważamy też, że

$$P_{N+1} - P_N = \frac{(-1)^{N+1}}{2N+3}$$

w takim razie możemy oszacować błąd dla szeregu Taylora N-tego stopnia za pomocą

$$R_N \approx \max \frac{(-1)^{N+1}}{2N+3}.$$

Powyższa metoda jest o wiele wolniejsza od metody Archimedesa, mimo że powstała później. W metodzie geometrycznej osiągaliśmy błąd rzędu 10^{-12000} , natomiast wzór Taylora daje błąd rzędu 10^{-10} . Iloraz wyrazu n+1 do wyrazu n eksperymentalnie zbiega do 1, co sugeruje zbieżność nadliniową [6].

3. Wzór Viete'a

Viete wyprowadził swoją formułę na π obserwując stosunek pola 2^n -kata foremnego do pola 2^{n+1} -kata foremnego. Poprzez zwiększanie n w nieskończoność, jesteśmy w stanie dostać stosunek 2^2 -kąta foremnego, czyli kwadratu, do pola koła w które został on wpisany. Można ją też wyprowadzić za pomocą tożsamości udowodnionej przez Eulera ponad 100 lat po śmierci Viete'a.

Wzór zaproponowany przez Viete'a, uznawany za prekursor analizy matematycznej w matematyce poprzez pierwsze wykorzystanie nieskończonego ilorazu, jest następujący:

$$\frac{2}{\pi} = \prod_{k=1}^{n} \frac{a_k}{2},$$

gdzie $a_1 = \sqrt{2}$ oraz

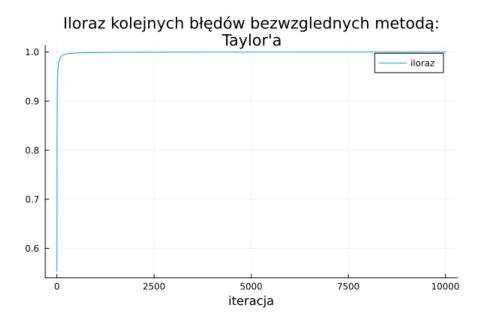
$$a_k = \sqrt{2 + a_{n-1}}.$$

Wiemy, że

$$\frac{\sin x}{x} = \cos \frac{x}{2} \cos \frac{x}{4} \dots = \lim_{n \to \infty} \prod_{k=1}^{n} \cos \frac{x}{2^n}$$

Wykres zbieżności metody: Szereg Taylora log |bląd wzgledny| log |color | log |colo

Wykres 7. Wykres logarytmu dziesiętnego z błędu względnego uzyskanego dla metody przybliżenia π za pomocą szeregu Taylora.



Wykres 8. Wykres ilorazu błędów względnych wyrazu n+1 i n dla metody z wykorzystaniem szeregu Taylora.

oraz

$$\cos\frac{x}{2} = \sqrt{\frac{1 + \cos x}{2}}.$$

Jeśli wstawimy $x=\frac{\pi}{2}$ i oznaczymy $b_k=\cos\frac{x}{2^k},\,b_1=\frac{\sqrt{2}}{2},$ dostaniemy

$$\frac{\sin\frac{\pi}{2}}{\frac{\pi}{2}} = \frac{2}{\pi} = \lim_{n \to \infty} \prod_{k=1}^{n} \cos\frac{x}{2^2} = \lim_{n \to \infty} \prod_{k=1}^{n} b_k = \lim_{n \to \infty} \prod_{k=1}^{n} \frac{a_k}{2},$$

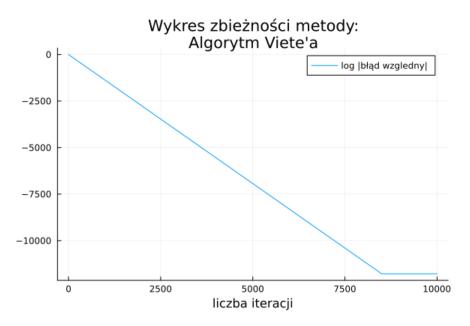
gdzie

$$a_k = 2b_k = 2\sqrt{\frac{1+b_{k-1}}{2}} = \sqrt{2+2b_{k-1}} = \sqrt{2+a_{k-1}}$$

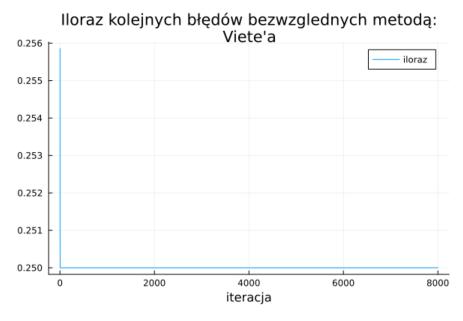
i $a_1 = \sqrt{2}$.

3.1. Wyniki

Na Wykresie 9. zaprezentowany jest wykres zbieżności algorytmu Viete'a. Eksperymentalne wyznaczenie rzędu zbieżności, tak jak i gradient prezentowanego wykresu, sugerują liniową zbieżność tej metody wyliczania Viete. Od około 8750 iteracji wartość zwracana przez metodę Viete'a pokrywa się z wartością wyliczaną bibliotecznie.



Wykres 9. Wykres logarytmu dziesiętnego z błędu względnego dla przybliżenia π za pomocą metody Viete'a.



Wykres 10. Wykres ilorazu błędów względnych wyrazu n+1 i n dla metody z wykorzystaniem metody Viete'a.

Metoda Viete'a daje wyniki podobne do podejścia geometrycznego opisanego w Sekcji 2.1. Obie metody mają błąd bardzo bliski zera dla około 8000 iteracji metody. W obu metodach korzystamy z dwóch zmiennych, więc są podobne pamięciowo. W metodzie zaproponowanej przez Archimedesa musimy zapamiętywać obwód figury opisanej i wpisanej w okrąg, natomiast dla metody Viete'a

potrzebujemy zapisywać dotychczasowy iloczyn oraz kolejny wyraz ciągu a_k . Różnią się one jedynie ilością operacji jakie wykonujemy w jednej iteracji, więc metoda Viete'a ma marginalnie lepszą stałą czasowa.

Dodatkowo, jak widać na Wykresie 10., eksperymentalnie potwierdziliśmy, że metoda ta jest zbieżna liniowo. Tak jak w przypadku metody Archimedesa mamy

$$\lim_{k \to \infty} \frac{|x_{k+1} - \pi|}{|x_k - \pi|} \approx \frac{1}{4},$$

gdzie x_k to wynik k-tej iteracji metody.

4. Algorytm Chudnowsky'ch

Algorytm zaproponowany przez braci Chudnowsky opiera się na 17 wzorach na $\frac{1}{\pi}$ opracowanych przez Srinivasa Ramanujan[1]:

$$\frac{1}{\pi} = \frac{1}{426880\sqrt{10005}} \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(6k)!(13591409 + 545140134k)}{(3k)!(k!)^3(-640320)^{3k}}.$$

Z tego można uzyskać π wprost w formie wzoru:

$$\pi = C \Big(\sum_{q=0}^{\infty} \frac{M_q \cdot L_q}{X_q} \Big)^{-1},$$

gdzie

$$\begin{cases} C = 426880\sqrt{10005} \\ L_{q+1} = L_q + 545140134 \quad L_0 = 13591409 \\ X_{q+1} = X_q \cdot \left(-262537412640768000 \right) \quad X_0 = 1 \\ K_{q+1} = K_q + 12 \quad K_0 = -6 \\ M_{q+1} = M_q \cdot \left(\frac{K_{q+1}^3 - 16K_{q+1}}{(q+1)^3} \right) \quad M_0 = 1. \end{cases}$$

Aby wyprowadzić ten wzór, jak i inne podane przez Ramanujana, potrzebna jest znajomość między innymi teorii funkcji eliptycznych[1]. Z tego też względu w tym reporcie nie podejmiemy się uzasadniania poprawności wyżej podanego wzoru. Dla zainteresowanych polecamy lekturę "Collected Papers of Srinivasa Ramanujan" [7].

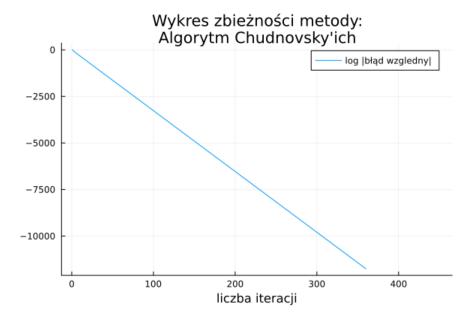
4.1. Wyniki

Logarytm z błędu względnego algorytmu Chudnowsky'ch dla pierwszych 400 iteracji został zaprezentowany na Wykresie 11. Już dla 359 iteracji błąd bezwzględny jest równy 0. Każe to sugerować, że to właśnie ta metoda została użyta jako implementacja funkcji $\operatorname{pi}()$ w języku Julia. Dlatego od 359 iteracji nie ma zaznaczonej wartości \log_{10} od błędu względnego. Powoduje to anomalie widoczne na wykresach.

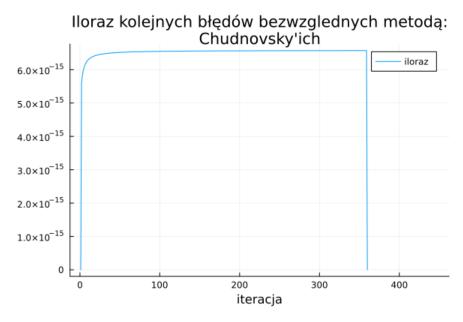
Eksperymentalne wyznaczanie zbieżności metody Chudnowsky'ch sugeruje zbieżność liniowa, tak jak na Wykresie 12.. Nietypowe załamanie w okolicach 359 iteracji jest spowodowane zerową wartością błędu bezwzględnego w tym miejscu. Z pozostałej części wykresu możemy wydedukować, że

$$\lim_{k \to \infty} \frac{|x_{k+1} - \pi|}{|x_k - \pi|} \approx 6.5 \cdot 10^{-15},$$

gdzie x_k to oszacowanie π uzyskane w k-tej iteracji.



Wykres 11. Wykres logarytmu dziesiętnego z błędu względnego dla przybliżenia π za pomocą algorytmu braci Chudnowsky'ch.



Wykres 12. Wykres ilorazu błedów wzglednych wyrazu n+1 i n dla algorytmu Chudowsky'ch.

5. Algorytm Gaussa-Legendre'a

Algorytm Gaussa-Legendre'a jest aktualnie jednym z najszybciej zbiegających algorytmów używanych do wyliczania liczb π . Został wyprowadzony na podstawie prac Carla Friedricha Gaussa oraz Adrien-Marie Legendre na podstawie współczesnych algorytmów do mnożenia i pierwiastkowania. Jest on, niestety, bardzo wymagający pamięciowo. Poniżej prezentujemy implementację tego algorytmu[5]:

```
function gauss_legrendre (max):

a = 1

b = 1 / sqrt(2)

t = 1 / 4

p = 1

i = 0

while i \le max:

an = (a + b) / 2

b = sqrt(a * b)

t = t - p * (a - an) * (a - an)

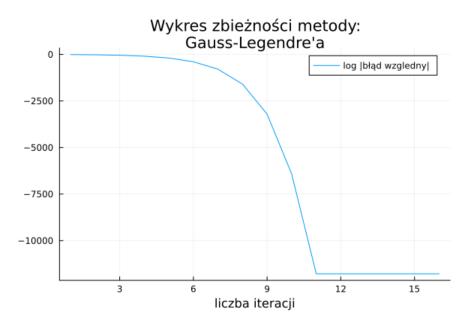
p = 2 * p

a = an

return (a + b) * (a + b) / (4 * t)
```

5.1. Wyniki

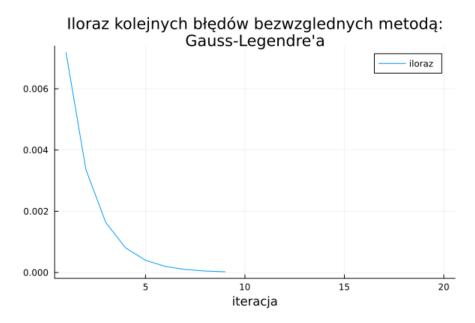
Metoda Gaussa-Legrendre'a okazała się zbiegać do implementacji bibliotecznej funkcji pi() z języka Julia wyjątkowo szybko, bo już w 11 iteracji kwadrat błędu maszynowo był równy zeru, co widać na Wykresie 13.



Wykres 13. Wykres logarytmu dziesiętnego z błędu względnego dla przybliżenia π za pomocą algorytmu Gaussa-Legendre'a.

Eksperymentalne obliczenia rzędu zbieżności tej metody jedynie potwierdzają wyższą zbieżność tego algorytmu niż w przypadku innych opisanych metod (Wykres 14). Dla precyzji wynoszącej 16 069 bitów obliczenia na podstawie dzielenia błędu (n+1)-ego wyrazu przez kwadrat błędu n-tego wyrazu nie dają konkretnych wyników przez zbyt szybkie dążenie tej metody do π . W literaturze metoda ta jest określana jako zbieżna kwadratowo [4].

Pomimo tak dobrej zbieżności, metoda ta nie jest powszechnie wykorzystywana, gdyż zużywa więcej pamięci niż metoda Chudnowsky'ch.



Wykres 14. Wykres ilorazu błędów względnych wyrazu n+1 i n dla algorytmu Gassa-Legrendre'a.

Wartość π obliczona dla 10 iteracji naszego programu daje:

6. Podsumowanie

Po piewrsze, metoda zaproponowana w treści zadania jest nieoptymalna. Zbiega do π w sposób nadliniowy, podczas gdy pozostałe metody, z pominięciem algorytmu Monte Carlo, zbiegają co najmniej liniowo. Metoda Gaussa-Legendre'a zbiega najszybciej, jednak to metoda Chudnowsky'ch stanowi najlepszy kompromis między szybkością osiągania kolejnych liczb znaczących a zużywaną pamięcią. Co jednak najważniejsze, ludolfina została określona ze złożonością obliczeniową O(1):

Następnie sporządził odlew "morza" o średnicy dziesięciu łokci, okrąglego, o wysokości pięciu łokci i o obwodzie trzydziestu łokci [3].

Ponieważ $\pi = \frac{L}{2r} = \frac{30}{10} = 3$. W takim razie wszystkie nasze obliczenia okazują się niepoprawne.



Literatura

- [1] N. D. Baruah, B. C., Berndt, and H. H. Chan., Ramanujan's Series for $\frac{1}{\pi}$: A Survey., The American Mathematical Monthly 116, no. 7 (2009): 567-87, http://www.jstor.org/stable/40391165.
- [2] S. Byrne, L. Benet and D. Sanders, Some fun with π in Julia, accessed 20.11.2022, https://julialang.org/blog/2017/03/piday/
- [3] P. Bóg, Biblia Tyśiąclecia, 1 Krl 7, 23, Wydawnictwo Palottinum, Poznań, 2003
- [4] Richard P. Brent, Multiple-precision zero-finding methods and the complexity of elementary function evaluation, 2010, https://arxiv.org/pdf/1004.3412.pdf.
- [5] Hans Herneave, Gauss-Legendre Algorithm, accessed 20.11.2022, https://cage.ugent.be/~hvernaev/Gauss-L.html
- [6] D. Kincaid, W. Cheney, Analiza numeryczna, Wydawnictwo Techniczno-Naukowe, Warszawa, 2006
- [7] Srinivasa Ramanujan, Collected Papers of Srinivasa Ramanujan, Cambridge University Press, 1st edition, 2015