Łukasz Magnuszewski Weronika Jakimowicz

Pracownia z analizy numerycznej

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

Wrocław, 4 grudnia 2022, 21:37

Spis treści

2
2
2
5
6
6
8
9
9
10
11
13
12
1

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 Chudowskych, wyprowadzonego ze wzorów S. Ramanujana, zostało osiągnięte przybliżenie π przez 10 trylionów 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 przyjrzymy 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 przyjrzymy 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 oraz wyliczaliśmy liczbę dokładnie wyznaczonych cyfr liczby pi. Przy pierwszych 4 metodach wykonaliśmy 10 000 iteracji. W metodzie Chudnowskych zaś wystarczyło tylko 450 iteracji, by osiągnąć granice precyzji. Zaś w metodzie Gaussa-Legendre'a wystarczyło tylko 21 iteracji.

1.2. Wyznaczanie wykładnika zbieżności metod

Jako wykładnik zbieżności metody uznajemy p spełniające następujący wzór [6]

$$\lim_{n \to \infty} \frac{|a_n - \alpha|}{|a_{n-1} - \alpha|^p} = c,$$

gdzie a_n to wynik danej metody dla i-tej iteracji, α to wartość do której zbiega metoda czyli π , w tej pracy przyjmiemy że to wartość biblioteczna, zaś c to stała. Zachodzi następująca relacja:

$$\lim_{n \to \infty} \frac{|a_n - \pi|}{|a_{n-1} - \pi|^p} = c = \lim_{n \to \infty} \frac{|a_{n-1} - \pi|}{|a_{n-2} - \pi|^p}.$$

W takim razie

$$\frac{|a_n - \pi|}{|a_{n-1} - \pi|^p} \approx \frac{|a_{n-1} - \pi|}{|a_{n-2} - \pi|^p}$$
$$\frac{|a_{n-2} - \pi|^p}{|a_{n-1} - \pi|^p} \approx \frac{|a_{n-1} - \pi|}{|a_n - \pi|}$$

co po nałożeniu logarytmu na obie strony daje oszacowanie na p postaci:

$$p \approx \frac{\log(\left|\frac{a_{n-2}-\pi}{a_{n-1}-\pi}\right|)}{\log(\left|\frac{a_{n-1}-\pi}{a_{n}-\pi}\right|)}.$$

2. Pierwsze próby

2.1. Interpretacja geometryczna

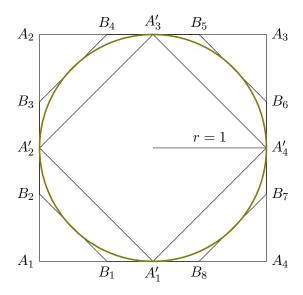
Bardzo często π jest definiowane jako stosunek obwodu okręgu do jego średnicy. W historii pojawiało się wiele prób wyznaczenia π korzystając z obwodu wielokątów foremnych wpisanych w oraz opisanych na okręgu jednostkowym. Wraz ze wzrostem liczby boków zwiększa się dokładność oszacowań obwodu okręgu,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

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

Wpiszmy n-kąt foremny w okrąg o promieniu 1. Teraz na tym samym okręgu opiszmy n-kąt tak, żeby wierzchołki wielokąta wpisanego były środkami boków wielokąta opisywanego. Dostajemy w ten sposób n-kąt foremny opisany na okręgu o promieniu 1. Nietrudno zauważyć, że teraz jeśli połączymy sąsiednie boki n-kąta opisanego odcinkami stycznymi 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 $\Delta A'_1A_1A_2$. Zauważmy, że odcinek $\overline{B_1B_2}$ dzieli go na dwa trójkąty podobne:

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



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

Dla przejrzystości 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:

$$l_n = na$$

$$L_n = nA$$

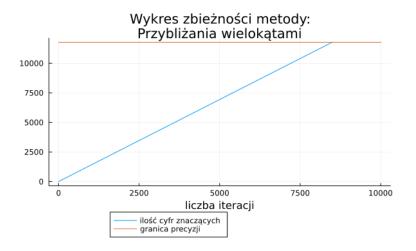
$$L_{2n} = 2nB = 2n\frac{aA}{A+a} = 2n^2\frac{aA}{An+an} = 2\frac{L_n l_n}{L_n + l_n}$$

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 ilości cyfr znaczących 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 kmamy

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

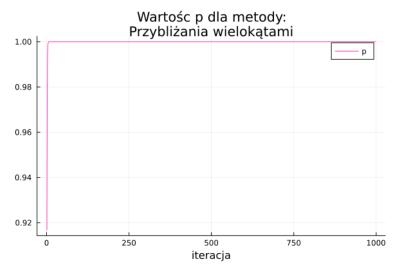
a więc możemy przybliżać π jako

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

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 od tej iteracji, liczba dokładnie wyznaczonych cyfr osiąga granice precyzji. Jest to bardzo imponujące biorąc pod uwagę jak stara jest to metoda.

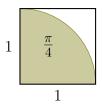


Wykres 3. Wykres estymowanej wartości p dla metody geometrycznej.

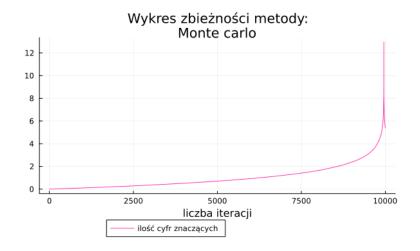
Postawiliśmy hipotezę, że metoda ta jest zbieżna liniowo. Eksperymentalne wyznaczanie rzędu zbieżności potwierdziło to przypuszczenie, co widać na Wykresie 3. Widać na nim, że wychodzi p = 1.

2.2. Algorytm Monte Carlo

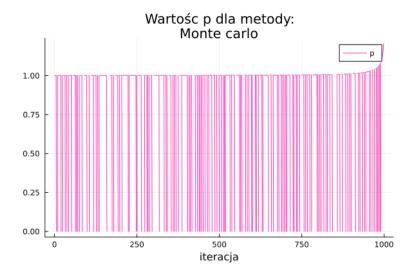
Tak jak w poprzedniej metodzie, możemy skorzystać z faktu, że dla koła jednostkowego π jest równe jego polu. Zauważmy, że jeżeli będziemy wybierać losowo punkty kwadratu o polu 1, to $\frac{\pi}{4}$ z nich powinno znaleźć się w ćwiartce koła o środku w jednym z wierzchołków tego kwadratu (Rysunek 4.).



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



Wykres 5. Wykres ilości cyfr znaczących uzyskanych dla metody przybliżenia π z pomocą algorytmu Monte Carlo.



Wykres 6. Wykres estymowanej wartości p dla metody z wykorzystaniem algorytmu Monte Carlo.

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

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

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

Na Wykresie 5. zaprezentowana jest liczba cyfr liczby pi wyznaczonych dokładnie. 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 zwiększeniem liczby iteracji, przybliżenie może się pogorszyć. Co jest pewną wadą tej metody.

2.3. Wielomian Taylora

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

(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 nieskończoność. Konieczne jest więc zatrzymanie się na pewnym N, co daje pewien błąd, R_N :

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

Oznaczmy tę sumę jako P_N . Ponieważ dla przybliżeń funkcji wielomianem 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 wielomianu Taylora N-tego stopnia za pomocą

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

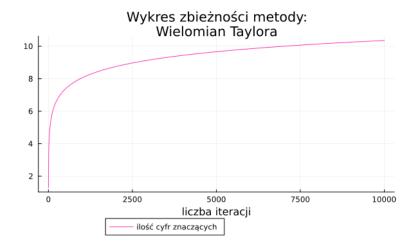
Powyższa metoda jest o wiele wolniejsza od metody Archimedesa, mimo że powstała później. W metodzie geometrycznej osiągaliśmy błąd rzędu 10^{-12000} , natomiast wzór Taylora daje błąd rzędu 10^{-10} . Obliczony wykładnik zbieżności tej metody wychodzi p=1.

3. Wzór Viete'a

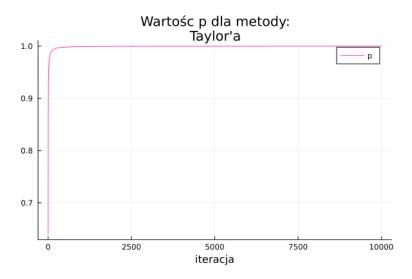
Viete wyprowadził swoją formułę na π obserwując stosunek pola 2^n -kata foremnego do pola 2^{n+1} -kata foremnego. Poprzez zwiększanie n w nieskończoność, jesteśmy w stanie dostać stosunek 2^2 -kąta foremnego, czyli kwadratu, do pola koła w które został on wpisany. Można ją też wyprowadzić za pomocą 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:

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



Wykres 7. Wykres ilości cyfr znaczących uzyskanych dla metody przybliżenia π za pomocą wielomianu Taylora.



Wykres 8. Wykres estymowanej wartości p dla metody z wykorzystaniem wielomianu Taylora.

gdzie $a_1 = \sqrt{2}$ oraz

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

Wiemy, że

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

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

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

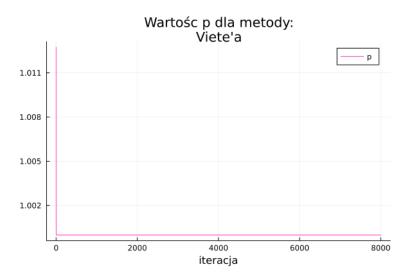
i
$$a_1 = \sqrt{2}$$
.

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. Od około 8750 iteracji wartość zwracana przez metodę Viete'a pokrywa się z wartością biblioteczną z dokładnością do precyzji arytmetyki.



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



Wykres 10. Wykres estymowanej wartości p 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.

4. Algorytm Chudnowsky'ch

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

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

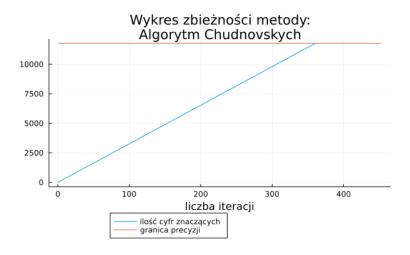
Z tego można uzyskać π wprost w formie wzoru:

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

gdzie

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

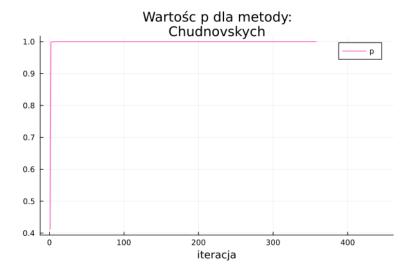
Aby wyprowadzić ten wzór, jak i inne podane przez Ramanujana, potrzebna jest znajomość między innymi teorii funkcji eliptycznych[1]. Z tego też względu w tym reporcie nie podejmiemy się uzasadniania poprawności wyżej podanego wzoru. Dla zainteresowanych polecamy lekturę "Collected Papers of Srinivasa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



Wykres 11. Wykres ilości cyfr znaczących uzyskanych dla przybliżenia π za pomocą algorytmu braci Chudnowskych.

4.1. Wyniki

Liczba dokładnie wyznaczonych cyfr, w zależności od liczby iteracji została zaprezentowana 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 pi() w języku Julia. Powoduje to anomalie widoczne na wykresach.



Wykres 12. Wykres estymowanej wartości p dla algorytmu Chudowskych.

Eksperymentalne wyznaczanie zbieżności metody Chudnowskych 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.

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. 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)
```

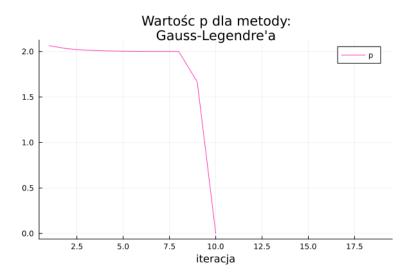
5.1. Wyniki

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 ilości cyfr znaczących uzyskanych 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 dla pierwszych wyrazów wychodzi wykładnik zbieżności p=2, jednak już po kilku krokach, osiągana jest granica precyzji, co powoduje anomalie na wykresie. W literaturze metoda ta jest określana jako zbieżna kwadratowo [4].



Wykres 14. Wykres estymowanej wartości p dla algorytmu Gaussa-Legrendre'a.

Wartość π obliczona dla 10 iteracji naszego programu daje:

566913686722874894056010150330861792868092087476091782493858900971490967598526136554978189312978482168299894872...

6. Podsumowanie

Po pierwsze, metoda zaproponowana w treści zadania jest nieoptymalna. Zbiega do π w sposób nad liniowy, podczas gdy pozostałe metody, z pominięciem algorytmu Monte Carlo, zbiegają co najmniej liniowo. Metoda Gaussa-Legendre'a zbiega najszybciej. 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 Tysiąclecia, 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