Całkowanie metodą Monte Carlo

Plan wykładu:

- 1. Podstawowa metoda Monte Carlo
- 2. Metody MC o zwiększonej efektywności
 - a) losowania ważonego
 - b) zmiennej kontrolnej
 - c) losowania warstwowego
 - d) obniżania krotności całki

Funkcja gęstości prawdopodobieństwa zmiennej losowej x.

Funkcja ta ma następujące własności:

$$\bigwedge_{x \in [a,b]} f(x) \ge 0$$

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = 1$$

Przy jej pomocy można określić prawdopodobieństwo zdarzenia że zmienna x przyjmie wartość pomiędzy x a x+dx:

$$P\left\{x \le x_i \le x + dx\right\} = f(x)dx$$

Dla danej funkcji gęstości prawdopodobieństwa można określić dystrybuantę rozkładu

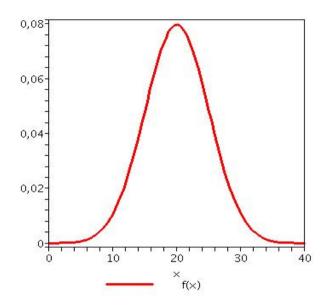
$$F(x) = \int_{-\infty}^{x} f(x')dx'$$

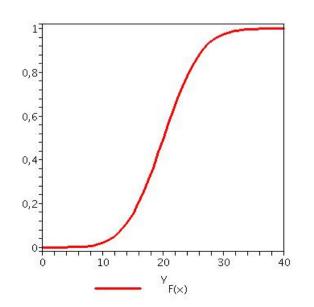
która jest funkcją prawostronnie ciągłą i niemalejącą. $\it b$

$$P\{x_1 \le x \le x_2\} = \int_{a}^{b} f(x)dx = F(x_2) - F(x_1)$$

Przykład. Rozkład normalny (Gaussa)

$$f(x) = \frac{1}{2\sqrt{\pi}} exp\left(-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right)$$





- wartość oczekiwana zmiennej losowej x

$$\langle x \rangle = E(x) = \mu(x) = \int_{a}^{b} x f(x) dx$$

- wariancja zmiennej losowej x

$$\sigma^{2}(x) = \langle [x - \langle x \rangle]^{2} \rangle \int_{a}^{b} [x - \langle x \rangle]^{2} dx$$

$$= \int_{a}^{b} [x^{2} - 2x \langle x \rangle + \langle x \rangle^{2}]$$

$$= \int_{a}^{b} x^{2} f(x) dx - 2 \langle x \rangle \int_{a}^{b} x f(x) dx$$

$$+ \langle x \rangle \int_{a}^{b} f(x) dx$$

$$\sigma^{2}(x) = \langle x^{2} \rangle - \langle x \rangle^{2}$$

- odchylenie standardowe

$$\sigma(x) = \sqrt{\langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2}$$

Wartość oczekiwana μ oraz odchylenie standardowe σ są parametrami funkcji gęstości prawdopodobieństwa f(x).

W podobny sposób możemy określić wartość oczekiwaną funkcji, której argumentem jest zmienna losowa x o funkcji gęstości prawdopodobieństwa f(x)

$$\langle z \rangle = \mu(z) = \int_{-\infty}^{\infty} zg(z)dz = \int_{a}^{b} z(x)f(x)dx$$

i analogicznie jej wariancję

$$\sigma^2(z) = \langle z^2 \rangle - \langle z \rangle^2$$

oraz odchylenie standardowe

$$\sigma(z) = \sqrt{\langle z^2 \rangle - \langle z \rangle^2}$$

Jeśli ciąg liczb

$$\{x_i\} = \{x_i | n = 1, 2, \dots, N\}$$

stanowią zmienne losowe o funkcji gęstości prawdopodobieństwa f(x) to estymatorem wartości oczekiwanej $\mu(z)$ zmiennej losowej $z(x_i)$ jest średnia z próbki

$$\bar{z} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} z(x_i)$$

z wariancją

$$s^{2}(z) = \frac{1}{N-1} \sum_{i=1}^{N} \left[z(x_{i}) - \bar{z} \right]^{2}$$

Uwaga:

(N-1) w mianowniku wynika z faktu że średnią wyliczamy z N wartości z(x_i) – znając jej wartość możemy wyliczyć dowolną z(x_i) dysponując N-1 pozostałymi wartościami. Liczba stopni swobody zmniejsza się o 1. W praktyce, dla dużych N jedynkę można pominąć.

$$s^{2}(z) = \frac{1}{N-1} \sum_{i=1}^{N} (z_{i} - \bar{z})^{2}$$
$$= \frac{1}{N-1} \left(\sum_{i=1}^{N} z_{i}^{2} - \frac{1}{N} \left(\sum_{i=1}^{N} z_{i} \right)^{2} \right)$$

Miarą "rozrzutu" zmiennych losowych z_i wokół wartości średniej jest odchylenie standardowe

$$s = \sqrt{s^2(z)}$$

Ale \overline{z} też jest zmienną losową, ponieważ konstruujemy ją ze zmiennych z_i (każda z nich ma identyczną wariancję) .

Jakie jest odchylenie standardowe średniej?

$$\sigma^{2}(\bar{z}) = \sigma^{2}\left(\frac{1}{N}\sum_{i=1}^{N}z_{i}\right) = \frac{1}{N^{2}}\sum_{i=1}^{N}\sigma^{2}(z) = \frac{1}{N}\sigma^{2}(z)$$

Do jego estymacji możemy użyć s(z)

$$s(\bar{z}) = \frac{s(z)}{\sqrt{N}}$$

Podstawowa metoda Monte Carlo

Interesuje nas wyznaczenie (a raczej estymacja) wartości oczekiwanej zmiennej losowej

$$z=z(\boldsymbol{x})$$

która jest funkcją wektora zmiennych (losowych):

$$\boldsymbol{x} = [x_1, x_2, \dots, x_m]$$

Rozkład prawdopodobieństwa zmiennej losowej z opisuje funkcja gęstości g(z)

$$\int_{-\infty}^{\infty} g(z(\boldsymbol{x}))dz = 1$$

a rozkład prawdopodobieństwa wektora **x** opisuje funkcja gęstości f(**x**)

$$\int_{V} f(\boldsymbol{x}) d\boldsymbol{x} = 1$$

$$\langle z \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} z g(z) dz = \int_{V} z(\boldsymbol{x}) f(\boldsymbol{x}) d\boldsymbol{x}$$

Przy takich założeniach, zgodnie z CTG

$$\lim_{N \to \infty} P\left\{\frac{|\bar{z} - \langle z \rangle|}{\frac{\sigma(z)}{\sqrt{N}}} \le \lambda\right\} = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\lambda}^{\lambda} e^{-\frac{u^2}{2}} du$$

metodę Monte Carlo szacowania wartości całek w wersji podstawowej definiują wzory:

a) wartość całki

$$I = \int_{V} z(\boldsymbol{x}) f(\boldsymbol{x}) d\boldsymbol{x} pprox rac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} z(\boldsymbol{x})$$

Uwaga: x – jest wektorem, którego składowe są niezależnymi zmiennymi losowymi o określonych funkcjach gęstości prawdopodobieństwa

b) błąd oszacowania

$$\sigma(I) = \sqrt{\int_{V} (z - \langle z \rangle)^{2} f(\boldsymbol{x}) d\boldsymbol{x}}$$
 $\approx \frac{s(z)}{\sqrt{N}}$

5

Zazwyczaj obszarem całkowania jest określony podzbiór przestrzeni R™. W takim przypadku obliczaną całkę trzeba zapisać w nieco zmienionej postaci:

$$I = \int_V z(\boldsymbol{x}) f(\boldsymbol{x}) d\boldsymbol{x} = \int_{\Omega} \mathbf{1}_V(\boldsymbol{x}) z(\boldsymbol{x}) f(\boldsymbol{x}) d\boldsymbol{x}$$

gdzie: $\mathbf{1}_V(oldsymbol{x})$

jest funkcją przynależności do zbioru $\,V\subset\Omega\,$

$$\mathbf{1}_V(oldsymbol{x}) = \left\{ egin{array}{ll} 1 & dla & oldsymbol{x} \in V \ 0 & dla & oldsymbol{x}
otin V \end{array}
ight.$$

Kwadratura Monte Carlo (metoda orzeł-reszka)

$$I = \int_V z(\boldsymbol{x}) d\boldsymbol{x} = \int_{\Omega} 1_V(\boldsymbol{x}) z(\boldsymbol{x}) d\boldsymbol{x} pprox rac{\Omega}{N} \sum_{i=1}^N 1_V(\boldsymbol{x}) z(\boldsymbol{x})$$

Uwagi:

- a) w powyższym przypadku zakładamy, że funkcja gęstości prawdopodobieństwa jest stała w obszarze Ω
- b) wydajność metody zależy od stosunku wielkości obszaru V i obszaru Ω .

Przykład

Wyznaczyć pole powierzchni obiektu o nieregularnym kształcie.

$$N=$$
 S
 O
 O

$$S = \int_V 1 d^2 m{r} = \int_\Omega 1_V d^2 m{r}$$

$$S = \frac{\Omega}{N} \sum_{i=1}^{N} 1_V = \Omega \frac{n}{N}$$

Przykład

Należy obliczyć numerycznie wartość całki

$$I = \int_{0}^{1} dx_{1} \int_{0}^{1} dx_{2} \int_{0}^{1} dx_{3} \int_{0}^{1} dx_{4} \int_{0}^{1} dx_{5} g(x_{1}, x_{2}, x_{3}, x_{4}, x_{5})$$

a) metoda trapezów

$$\int_{0}^{1} f(y)dy = h \left[\frac{f(y_0) + f(y_n)}{2} + \sum_{i=1}^{n-1} f(y_i) \right]$$
 $y_0 = 0$

$$y_n = 1$$

$$I_{trap} = h^5 \sum_{i=0}^{n} w_i \sum_{j=0}^{n} w_j \sum_{k=0}^{n} w_k \sum_{l=0}^{n} w_l \sum_{m=0}^{n} w_m g(x_i, x_j, x_k, x_l, x_m)$$

$$h = \frac{1}{n}$$
 $w_{i,j,k,l,m} = \begin{cases} \frac{1}{2} & i, j, k, l, m = 0, n \\ 1 & i, j, k, l, m = 1, 2, \dots, n-1 \end{cases}$

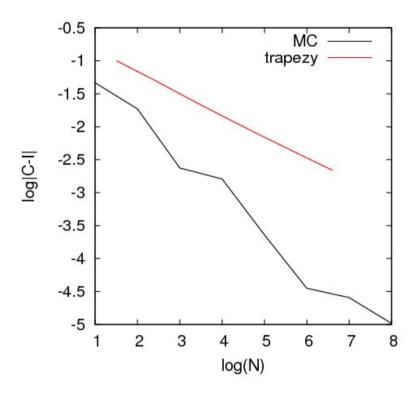
b) Kwadratura Monte Carlo

$$I_{MC} = rac{h^5}{N} \sum_{i=1}^N g(oldsymbol{X})$$

gdzie: $m{X} = [X_1, X_2, X_3, X_4, X_5]$

7

jest wektorem, którego składowe są zmiennymi losowymi



Wykres błędu oszacowania wartości całki w zależności od liczby węzłów (trapezy)/losowań (MC).

Przykład

Dzielnik napięcia powinien zapewniać tłumienie o wartości 0.5 z dokładnością 2%. Opory r_1 i r_2 mają rozrzuty produkcyjne które można reprezentować za pomocą niezależnych zmiennych

$$r_1$$
 r_2

o funkcjach gęstości prawdopodobieństwa

$$f_{r_1}(r_1) \qquad f_{r_2}(r_2)$$

Wyznaczyć estymatę uzysku produkcyjnego η , czyli średniego odsetka układów sprawnych.

Tłumienie napięciowe dzielnika:

$$k = \frac{r_1}{r_1 + r_2}$$

Tłumienie jest realizacją zmiennej losowej:

$$k = \frac{r_1}{r_1 + r_2}$$

Rozkład tej zmiennej opisuje fgp: $f_k(k)$

zależna od $f_{r_1}(r_1)$ $f_{r_2}(r_2)$

Warunkiem sprawności układu (jednej z wielu realizowanych możliwości) jest :

$$k \in V$$

 $V = [0.49, 0.51]$

Wykorzystujemy metodę MC do estymacji wartości oczekiwanej:

$$\eta = \int_{-\infty}^{\infty} \mathbf{1}_{V}(k) f_{k}(k) dk$$

k jest funkcją wektora losowego:

$$m{r} = [r_1, r_2]^T$$

dlatego uzysk produkcyjny można wyrazić wzorem na średnią wartość funkcji przynależności:

$$\eta = \int_{R^2} \mathbf{1}_V(k(\boldsymbol{r})) f_r(\boldsymbol{r}) d\mathbf{r}$$

gdzie:

$$f_{\mathbf{r}} = f_{r_1}(r_1) f_{r_2}(r_2)$$

jest iloczynem ze względu na niezależność zmiennych losowych $\rm r_1$ i r $_2$.

Estymatę uzysku można obliczać jako średnią arytmetyczną

$$\hat{\eta} = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \mathbf{1}_{V}(k(\boldsymbol{r}_{n}))$$

gdzie:

$$r_1, r_2r_3, \dots$$

są niezależnymi realizacjiami wektora losowego r

Algorytm wyznaczenia uzysku:

- 1) Wylosuj parę liczb: r₁ i r₂, zwiększ N o 1
- 2) Jeśli obliczone k mieści się w obszarze V wówczas zwiększ N o 1
- 3) Uzysk oblicz jako wartość ułamka

$$\eta = \frac{N_s}{N}$$

Przykład.

Wyznaczyć minimalną liczbę N próbek wystarczającą do wyznaczenia estymaty uzysku z trzysigmowym błędem względnym:

$$\delta = \frac{3\sigma_{\hat{\eta}}}{\hat{\eta}}$$

Dla $\delta = 0.1\%, 1\%, 10\%$.

Obliczamy wariancję estymatora:

$$\sigma_{\hat{\eta}}^2 = \frac{1}{N(N-1)} \left(\sum_{n=1}^{N} \left(\mathbf{1}_V(k(\boldsymbol{r}_n)) \right)^2 - \frac{1}{N} \left(\sum_{n=1}^{N} \mathbf{1}_V(k(\boldsymbol{r}_n)) \right)^2 \right)$$
$$= \frac{\hat{\eta}(1-\hat{\eta})}{N-1} \qquad 10$$

Błąd względny:

$$\delta = 3\sqrt{\frac{1-\hat{\eta}}{(N-1)\hat{\eta}}}$$

Przekształcając go można otrzymać wyrażenie na minimalną liczbę próbek potrzebną do uzyskania wymaganej dokładności:

$$N = \frac{1 - \hat{\eta}}{\hat{\eta}} \left(\frac{3}{\delta}\right)^{2}$$

$$1 \times 10^{9}$$

$$1 \times 10^{8}$$

$$1 \times 10^{7}$$

$$1 \times 10^{6}$$

$$1 \times 10^{5}$$

$$1 \times 10^{4}$$

$$1 \times 10^{3}$$

$$1 \times 10^{2}$$

$$1 \times 10^{1}$$

$$0 \quad 0.2 \quad 0.4 \quad 0.6 \quad 0.8 \quad 1$$

Rys. Zależność minimalnej liczby próbek od założnego uzysku

Metody zwiększania efektywności metody Monte Carlo

$$I = \int_{\Omega} G(\boldsymbol{x}) f(\boldsymbol{x}) d\boldsymbol{x} = \int_{R^M} \mathbf{1}_V(\boldsymbol{x}) G(\boldsymbol{x}) f(\boldsymbol{x}) d\boldsymbol{x}$$

Dokładność wyznaczenia całki metodą MC zależy od liczeby próbek N oraz wariancji zmiennej losowej:

$$z = \mathbf{1}_V(\boldsymbol{x})G(\boldsymbol{x})$$

Wydajność metody można zwiększyć ustalając N i dokonując takiej transformacji aby nowa zmienna losowa miała mniejszą wariancję.

a) Metoda losowania ważonego

Zakładamy że $g_{\boldsymbol{x}}(\boldsymbol{x})$ jest fgp dodatnio określoną dla

$$\boldsymbol{x} \in V$$

$$I = E(z) = \int_{V} \left\{ G(\boldsymbol{x}) \frac{f_{x}(\boldsymbol{x})}{g_{x}(\boldsymbol{x})} g_{x}(\boldsymbol{x}) d\boldsymbol{x} \right\}$$

$$y = \mathbf{1}_V G(\boldsymbol{x}) f_{\boldsymbol{x}} / g_{\boldsymbol{x}}$$

Całkę estymujemy:

$$I = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} y(\boldsymbol{x}_n)$$

Zmienna losowa z ma taką samą wartość oczekiwaną jak zmienna losowa y oraz wariancję zależną od fgp:

$$g_{\boldsymbol{x}}(\boldsymbol{x})$$

Wariancję etsymatora całki można zmniejszyć odpowiednio dobierając fgp.

Najmniejszą wartość wariancja osiąga dla:

$$g_{\boldsymbol{x}}(\boldsymbol{x}) = \frac{\mathbf{1}_V |G(\boldsymbol{x})| f_{\boldsymbol{x}}(\boldsymbol{x})}{\int_V |G(\boldsymbol{x})| f_{\boldsymbol{x}}(\boldsymbol{x}) d\boldsymbol{x}}$$

Jeżeli $G(\mathbf{x})$ jest funkcją nieujemną, wówczas minimalna wariancja estymatora ważonego jest równa 0. Należałoby jednak w takim przypadku znać wartość całki w mianowniku. Zazwyczaj nie jest to możliwe, dlatego funkcję $G(\mathbf{x})$ zastępuje się inną $G_1(\mathbf{x})$, której całka może być łatwo obliczona. Minimalizacja wariancji w takim przypadku zależy od jakości zastosowanego przybliżenia.

b) Metoda zmiennej kontrolnej.

Metoda polega na dekompozycji całki:

$$I = \int_{V} \hat{G}(\boldsymbol{x}) f_{\boldsymbol{x}} d\boldsymbol{x} + \int_{V} \left[G(\boldsymbol{x}) - \hat{G}(\boldsymbol{x}) \right] f_{\boldsymbol{x}} d\boldsymbol{x}$$

Gdzie: $\hat{G}(m{x})$

jest aproksymacją funkcji G(x) umożliwiającą łatwe obliczenie pierwszego wyrazu po prawej stronie (analitycznie lub numerycznie).

Wariancja zmiennej losowej

$$y = G(\boldsymbol{x}) - \hat{G}(\boldsymbol{x})$$

ma znacznie mniejszą wariancję niż $G(\mathbf{x})$.

c) Losowanie warstwowe

W metodzie tej obszar całkowania V dzieli się na K rozłącznych podobszarów:

$$V_1, V_2, \ldots, V_k$$

Całkę I oblicza się jako sumę całek w podobszarach.

$$egin{align} I_k &= \int_{V_k} G(m{x}) f_{m{x}}(m{x}) dm{x} \ &= \mu(V_k) \int_{V_k} G(m{x}) f_{m{x}}/\mu(V_k) dm{x} \ &= \mu(V_k) = \int_{V_k} f_{m{x}}(m{x}) dm{x} \ &= \int_{V_k} f_{m{x}}(m{x}) dm{$$

gdzie: k=1,2,3,...,K

Całki I_k można obliczać za pomocą podstawowej wersji metody MC

$$\hat{I}_k = \frac{\mu(V_k)}{N_k} \sum_{n=1}^{N_k} \mathbf{1}_{V_k}(\boldsymbol{x}_n^{(k)}) G(\boldsymbol{x}_n^{(k)})$$

Próbki $\{oldsymbol{x}_n^{(k)}|n=1,2,\ldots,N_k\}$

są realizacjami wektora losowego x o fgp

$$f_{oldsymbol{x},k}(oldsymbol{x}) = rac{\mathbf{1}_{V_k} f_{oldsymbol{x}}(oldsymbol{x})}{\mu(V_k)}$$
 13

d) Metoda obniżania krotności całki

Obniżenia krotności całki można dokonać gdy jest możliwa dekompozycja wektora oryginalnych zmiennych losowych:

$$\boldsymbol{x}^T = [\boldsymbol{u}^T \boldsymbol{v}^T]$$

oraz obszaru

$$V = V_u \times V_v$$

że zachodzi

$$egin{aligned} f_{m{x}}(m{x}) &= f_{m{u}}(m{u}) f_{m{v}}(m{v}) \ m{u} &\in V_u \ m{v} &\in V_v \end{aligned}$$

$$I = \int_{V_u} \left\{ \int_{V_v} G(\boldsymbol{x}(\boldsymbol{u}, \boldsymbol{v})) f_v(\boldsymbol{v}) d\boldsymbol{v} \right\} f_u(\boldsymbol{u}) d\boldsymbol{u}$$

Zmienna losowa

$$z = \int_{V_v} G(\boldsymbol{x}(\boldsymbol{u}, \boldsymbol{v})) f_v(\boldsymbol{v}) d\boldsymbol{v}$$

ma zazwyczaj mniejszą wariancję niż $G(\underline{x})$ co pozwala dość łatwo obliczyć całkę zewnętrzną. Metoda jest skuteczna jeśli potrafimy dość dokładnie i szybko obliczyć całkę wewnętrzną (analitycznie lub numerycznie).

Metoda MC wymaga zastosowania generatora liczb pseudolosowych o zadanym rozkładzie gęstości prawdopodobieństwa. Generatory (a raczej ciągi generowanych liczb) muszą spełniać określone warunki (korelacja, okres, fgp itp.).

Zastosowania metody Monte Carlo

- a) sumulacja komputerowa probabilistycznego modelu matematycznego/fizycznego (kwantowa dyfuzyjna metoda MC).
- b) Obliczanie wartości całek wielokrotnych (obliczanie objętości, momentów bezwładności itp. obiektów o nieregularnym kształcie)
- c) Optymalizacja (minimalizacja czasu oczekiwania pacjenta w kolejce do lekarza)
- d) Rozwiązywanie równań różniczkowych (rów. Poissona metodą błądzenia przypadkowego ze stałym lub zmiennym krokiem)