

# Metody Probabilistyczne i Statystyka

## Zadanie domowe 1

Rafał Włodarczyk 2024-11-05

## Spis treści

|                                                                          |          |
|--------------------------------------------------------------------------|----------|
| <b>1 Implementacja Symulacji</b>                                         | <b>1</b> |
| 1.1 Generator liczb pseudolosowych . . . . .                             | 1        |
| <b>2 Obliczenia oraz wykresy</b>                                         | <b>2</b> |
| 2.1 Obliczenia oraz wykresy dla funkcji $f_1(x) = \sqrt[3]{x}$ . . . . . | 2        |
| 2.2 Obliczenia oraz wykresy dla funkcji $f_2(x) = \sin(x)$ . . . . .     | 2        |
| 2.3 Obliczenia oraz wykresy dla funkcji $f_3(x) = 4x(1-x)^3$ . . . . .   | 3        |
| <b>3 Wyznaczenie wartości liczby <math>\pi</math></b>                    | <b>3</b> |
| <b>4 Wnioski</b>                                                         | <b>4</b> |

## 1 Implementacja Symulacji

Kod symulacji dostępny jest w pliku `main.py`, dołączonym do tego dokumentu.

Zadaną symulację zaimplementowałem w języku `python`. Do wykonania obliczeń oraz wyświetlenia wyników wykorzystałem biblioteki `numpy`<sup>1</sup> oraz `matplotlib`<sup>2</sup>. Moje środowisko w systemie Linux można odtworzyć przy użyciu następujących poleceń (zakładam zainstalowanego Pythona w wersji 3.12):

```
$ python -m venv venv # tworzę virtual environment
$ source venv/bin/activate # aktywuję virtual environment
(venv) $ pip install numpy matplotlib # instaluję biblioteki
```

### 1.1 Generator liczb pseudolosowych

Zgodnie z zaleceniami wykorzystałem Mersenne Twister PRNG<sup>3</sup> z biblioteki `numpy`. Funkcja generująca pseudolosowe punkty (fragment klasy `Simulation`) wygląda wobec tego następująco:

```
def generate_points(self, n: int) -> List[Point]:
    """
    :param n: number of points to be generated
    :return: a list of n points, with x in the range and y in [0, M]
    """
    points = []
    rng = np.random.Generator(np.random.MT19937())
    for _ in range(n):
        x = rng.uniform(self.interval[0], self.interval[1])
        y = rng.uniform(0, self.M)
        points.append(Point(x, y))
    return points
```

---

<sup>1</sup><https://numpy.org/doc/stable/>

<sup>2</sup><https://matplotlib.org/stable/contents.html>

<sup>3</sup>[https://numpy.org/doc/stable/reference/random/bit\\_generators/mt19937.html](https://numpy.org/doc/stable/reference/random/bit_generators/mt19937.html)

## 2 Obliczenia oraz wykresy

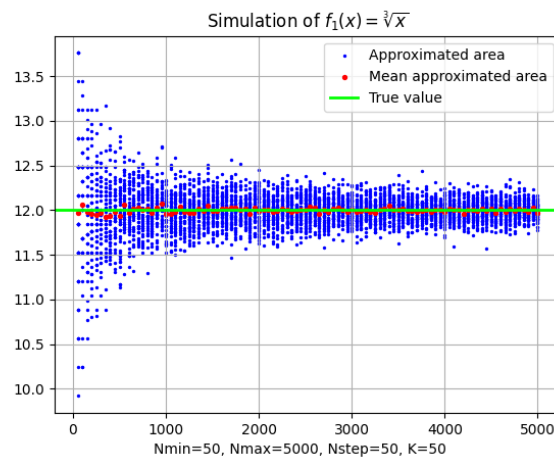
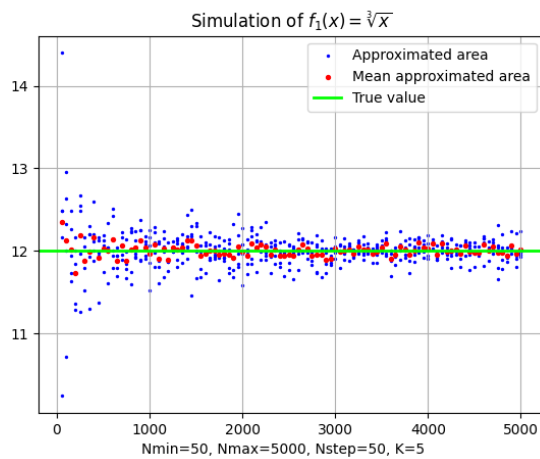
Dla każdej z zadanych funkcji wykonałem symulację z parametrem  $k = 5$  oraz  $k = 50$ . Wygenerowałem wykresy, na których zaznaczyłem wartość średnią danej próbki oraz wartość faktyczną, zgodnie z wyliczeniami zamieszczonymi przy odpowiednich wykresach.

### 2.1 Obliczenia oraz wykresy dla funkcji $f_1(x) = \sqrt[3]{x}$

Policzmy zadaną całkę:

$$\int_0^8 \sqrt[3]{x} dx = \left[ \frac{3}{4} x^{\frac{4}{3}} \right]_0^8 = \frac{3}{4} \cdot \left( 8^{\frac{4}{3}} - 0^{\frac{4}{3}} \right) = 12 \quad (1)$$

Wykresy wygenerowane dla funkcji  $f_1$  w `main.py`:

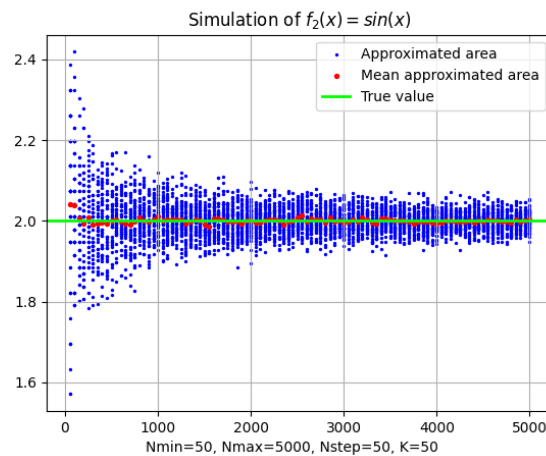
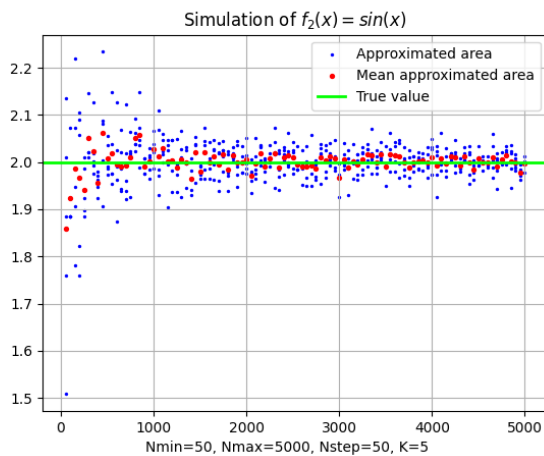


### 2.2 Obliczenia oraz wykresy dla funkcji $f_2(x) = \sin(x)$

Policzmy zadaną całkę:

$$\int_0^\pi \sin(x) dx = [-\cos(x)]_0^\pi = -(\cos(\pi) - \cos(0)) = -(-1 - 1) = 2 \quad (2)$$

Wykresy wygenerowane dla funkcji  $f_2$  w `main.py`:



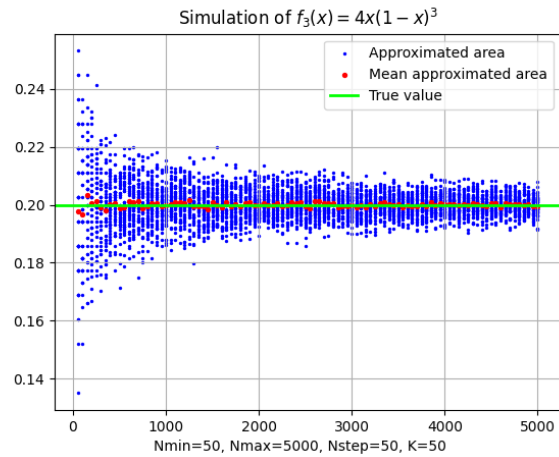
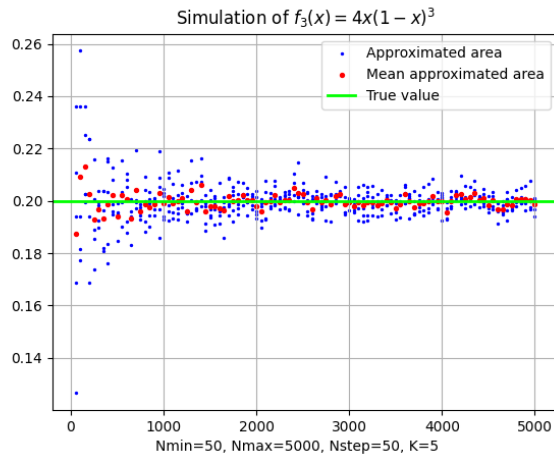
### 2.3 Obliczenia oraz wykresy dla funkcji $f_3(x) = 4x(1-x)^3$

$$\int_0^1 4x(1-x)^3 dx = 4 \cdot \int_0^1 x - 3x^2 + 3x^3 - x^4 dx = \quad (3)$$

$$= 4 \cdot \left( \int_0^1 x dx - \int_0^1 3x^2 dx + \int_0^1 3x^3 dx - \int_0^1 x^4 dx \right) = \quad (4)$$

$$= 4 \cdot \left( \frac{1}{2} - 1 + \frac{3}{4} - \frac{1}{5} \right) = \frac{1}{5} \quad (5)$$

Wykresy wygenerowane dla funkcji  $f_3$  w `main.py`:



### 3 Wyznaczenie wartości liczby $\pi$

Do wyznaczenia wartości liczby  $\pi$  posłużyłem się funkcją  $f_{cw}(x) = \sqrt{1-x^2}$ , która na przedziale  $[0,1]$  opisuje ćwiartkę okręgu jednostkowego. Zauważmy, że:

$$\int_0^1 4 \cdot f_{cw}(x) dx = 4 \cdot \int_0^1 \sqrt{1-x^2} dx = \quad (6)$$

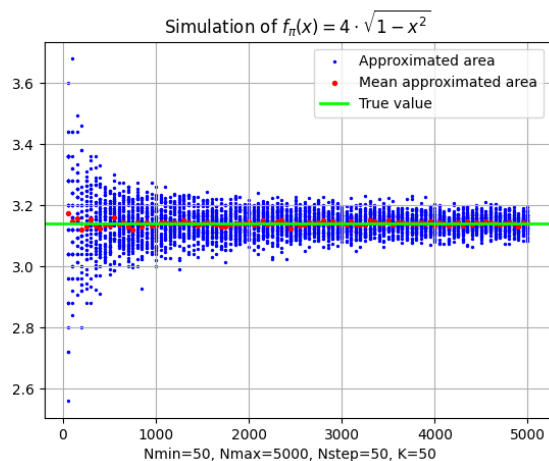
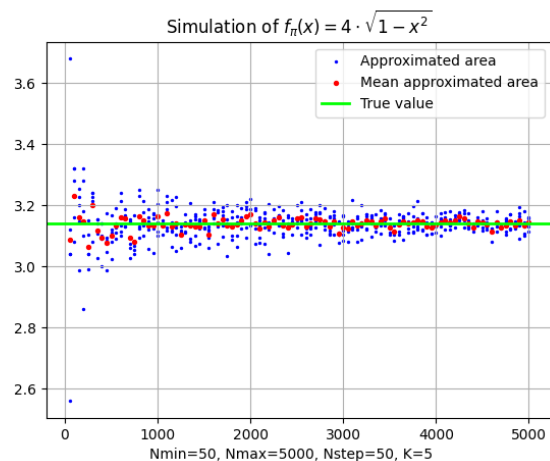
$$= 4 \cdot \int_0^{\frac{\pi}{2}} \sqrt{1-\sin^2(x)} \cdot \cos(x) dx = \quad (7)$$

$$= 4 \cdot \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos^2(x) dx = \quad (8)$$

$$= 4 \cdot \frac{1}{2} \cdot \left[ x + \frac{\sin(2x)}{2} \right]_0^{\frac{\pi}{2}} = \quad (9)$$

$$= \pi \quad (10)$$

Wykresy wygenerowane dla funkcji  $f_\pi$  w `main.py`:



## 4 Wnioski

Metoda Monte Carlo sprawdza się w przybliżaniu wartości całek zadanych funkcji. Wzrost liczby próbek  $n$  w pojedynczej symulacji umożliwia uzyskanie dokładniejszej esymacji prawdziwej wartości.

Średnie wyniki uzyskane z  $k = 50$  powtórzeń są bliższe prawdziwym wartościom, niż wyniki uzyskiwane z  $k = 5$  powtórzeń - zwiększenie liczby niezależnych symulacji pozwala zmniejszyć wpływ skrajnych wyników.

Zastosowanie dobrego generatora liczb pseudolosowych pozwala poprawić dokładność wyniku.

Metoda Monte Carlo nie jest w stanie wyznaczyć dokładnego wyniku, a zebranie satysfakcjonującej ilości próbek jest zadaniem wymagającym sporej ilości zasobów obliczeniowych.