

6 NUMEERINEN INTEGROINTI

6.1 Monte Carlo

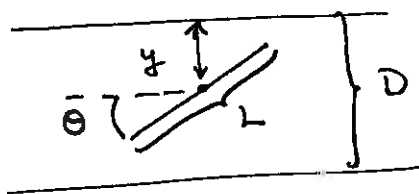
Keskineen raja-arvolause: Oletetaan \bar{X}_i i.i.d. satunnaismuuttujia, keskiarvo μ , varianssi σ^2 . Tällöin ka:lle $A_N = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \bar{X}_i$ pätee

$$\text{var}(A_N) = \frac{1}{N^2} \sum_{i=1}^N \text{var}(\bar{X}_i) = \frac{\sigma^2}{N}$$

Keskijännelle σ on sama yksikkö: $\sigma(A_N) = \frac{\sigma}{\sqrt{N}}$

Suppenemisnopeus Monte Carlo -menetelmällä on siis luokkaa $O\left(\frac{1}{\sqrt{N}}\right)$, missä N on integroimispuisteiden lkm. Merkittävää on, että näin on dimensiosta riippumatta!

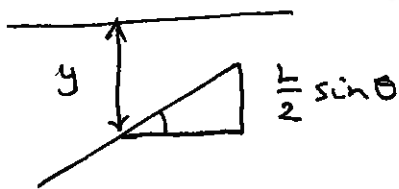
Buffonin neula:



Kahden viivan välinen etäisyys on D . Milla tn L -pituisen neula leikkaa viivoja?

Neulan k:n etäisyys lähimmästä viivasta olkoon y ja kulma θ .

Valitaan $L = D = 1$; y ja θ satunnaisia jakaumilla $y \sim \text{Unif}\left(0, \frac{1}{2}\right)$, $\theta \sim \text{Unif}(0, \pi)$.



leikkausehto: $y \leq \frac{1}{2} \sin \theta$

Todennäköisyyden määrittämisen edellyttää pinta-alojen suhteen laskemista: Mahdollisia konfiguraatioita ovat pisteet $[0, \pi] \times [0, \frac{1}{2}]$ eli pinta-ala $\frac{\pi}{2}$, ehdon toteuttavat $\int_0^{\frac{1}{2}} \int_0^{\frac{2}{\sin \theta}} d\theta dy = 1$;

$$P = \frac{1}{\left(\frac{\pi}{2}\right)} = \frac{2}{\pi}$$

Saamme siis approksimaation: $\pi \approx 2 \left(\frac{\text{heittojen lkm}}{\text{leikkausten lkm}} \right)$

Esimerkki 6.1.1 Vaikea geometria

$$I = \iiint_V f(x,y,z) dx dy dz, \quad V \text{ on epäyhtälöiden määrittämä}$$

$$\text{Olkoon tiheys } f(x,y,z) = e^{z/2} \cdot \begin{cases} xyz \leq 1, & -5 \leq x \leq 5, \\ & -5 \leq y \leq 5, \\ & -5 \leq z \leq 5. \end{cases}$$

Tiheyden eksponentiaalinen jakauma aiheuttaa sen, että tilavuuden ja massan integraalit yli saman alueen V supenevat eri tavalla: tilavuuden keskihöäntä on pienempi.

Usein sopiva muuttujanvaihdos muuttaa tilanteen:

$$u = e^{z/2} : -5 \leq z \leq 5 \rightarrow e^{-2.5} \approx 0.08 \leq u \leq e^{2.5} \approx 12.2$$

$$I = 2 \int_{e^{-2.5}}^{e^{2.5}} \int_{-5}^5 \int_{-5}^5 \begin{cases} 0, & 2xy \ln u > 1 \\ 1, & 2xy \ln u \leq 1 \end{cases} dx dy du$$

Normaalisti keskihajonnan puoltaminen vaatii integroimispuisteiden rekinkertautamisen.

Tehävään sovitettu jakauma on usein tehokkaampi.

Esimerkki 6.1.4 MATLAB ; Toinen estimateetti π :lle

Ympyrän pinta-ala : $A = \pi r^2$

Asetetaan $r=1$, jolloin $\hat{V} = [-1, 1] \times [-1, 1]$,
 $|\hat{V}| = 4$

Laskuri :

$$g_i = \begin{cases} 1, & \text{jos piste on ympyrän sisäpuolella} \\ 0, & \text{muutoin} \end{cases}$$

Ohjelma: $N =$ pisteiden lkm

numberin = 0

for $i=1:N$

$$x = 2 * \text{rand} - 1$$

$$y = 2 * \text{rand} - 1$$

$$\text{if } x^2 + y^2 < 1$$

$$\text{numberin} = \text{numberin} + 1$$

end

end

$$\text{pio4} = \text{numberin} / N$$

\rightarrow pinta-alojen suhde = $\frac{\pi}{4}$

$$\text{piapprox} = 4 * \text{pio4}$$

Hajonta? $\text{Var}(a\bar{X}) = a^2 \text{Var}(\bar{X})$

$$\text{varpio4} = (\text{pio4} - \text{pio4}^2) / N \quad ; \quad \text{Var}(X_i) = E(X_i^2) - (E(X_i))^2$$

$$\text{Nyt } X_i^2 = \bar{X}_i \quad (= g_i)$$

$$\text{varpi} = 16 * \text{varpio4}$$

$$\text{stdpi} = \text{sqrt}(\text{varpi})$$

6.2 Newton-Cotes

Idea: Approssimoidaan integraalia $\int_a^b f(x) dx$ funktion f interpolantin integraalilla.

$$\text{Lagrange: } \int_a^b f(x) dx \approx \sum_{i=0}^n f(x_i) \int_a^b \left(\prod_{\substack{j=0 \\ i \neq j}}^n \frac{x - x_j}{x_i - x_j} \right) dx.$$

Tuttu puolisuunnikkasääntö saadaan valinnalla $n=1$:

$$p_1(x) = f(a) \frac{x-b}{a-b} + f(b) \frac{x-a}{b-a},$$

$$\text{eli } \int_a^b f(x) dx \approx \int_a^b p_1(x) dx = \frac{b-a}{2} [f(a) + f(b)]$$

Virhe on interpolatiovirheen integraali; Trapezille

$$\begin{aligned} \int_a^b f(x) dx - \int_a^b p_1(x) dx &= \frac{1}{2} \int_a^b f''(\xi(x)) \underbrace{(x-a)(x-b)}_{< 0 \text{ ylivälin}} dx \\ &= \frac{1}{2} f''(\eta) \int_a^b (x-a)(x-b) dx \\ &= -\frac{1}{12} (b-a)^3 f''(\eta) \end{aligned}$$

Yli $n:n$ osavälin:

$$\int_a^b f(x) dx \approx \frac{b-a}{2} [f(x_0) + 2f(x_1) + 2f(x_2) + \dots + f(x_n)]$$

ja virhe $O(h^2)$.

