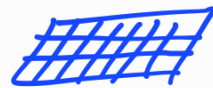


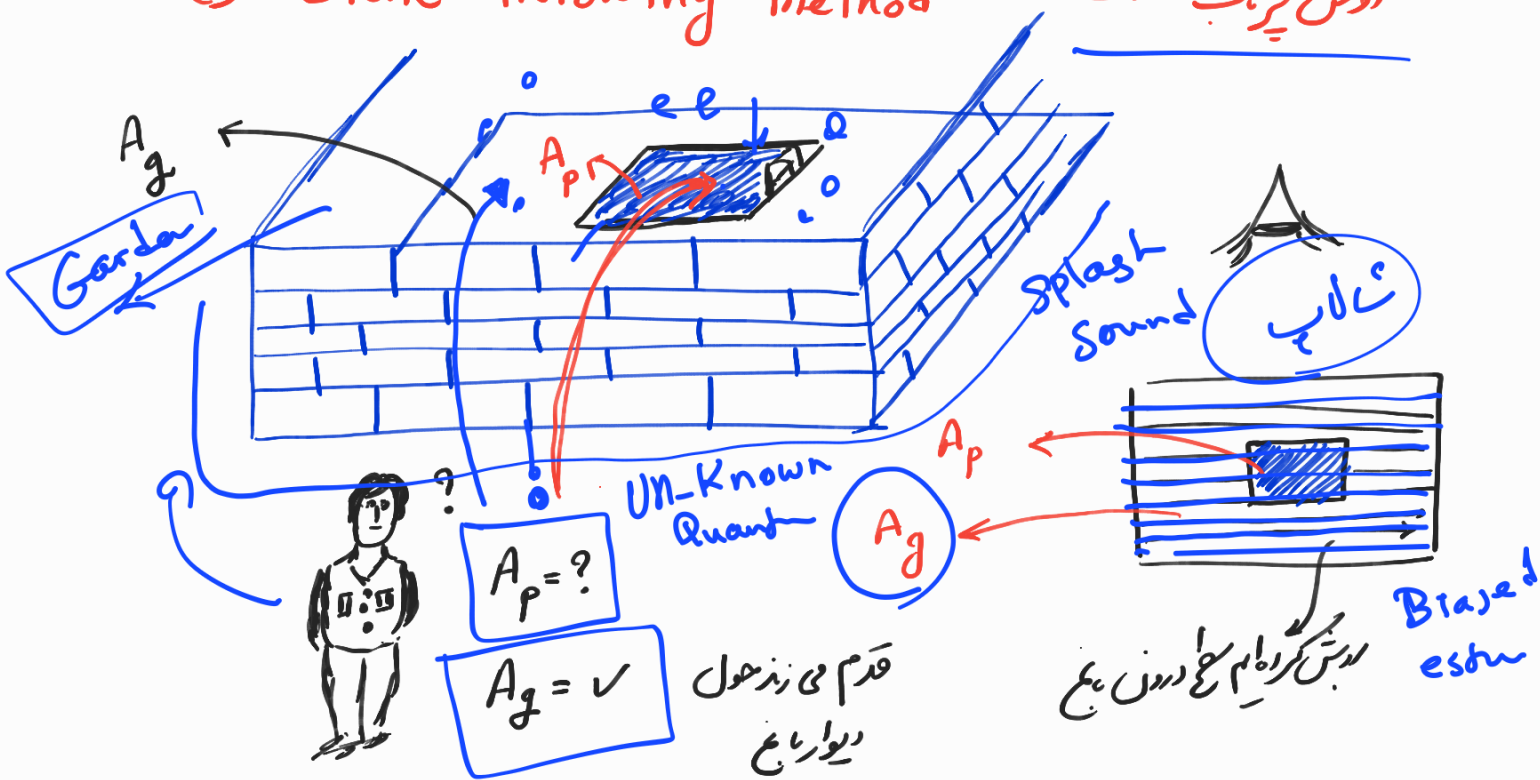
Monte-Carlo Simulation



Numerical Integration : Stochastic approach
 $A = \int_a^b f(x) dx$
 Deterministic approach
 Stochastic approach
 اهدیت تصادفی یعنی غیر یقینی

1) Stone Throwing method

اوّل پرتاب کنند



پرتاب کنند به داخل باغ از بیرون از باغ خوشبختی که داخل استخر آب دار بیفتد مدام

- 1) کاملاً به طور تصادفی در هر زاویه و جهت که در جهت A پرتاب کنند داشته باشند
- 2) حول باغ قدم بزنند و شلاب پرتاب کنند

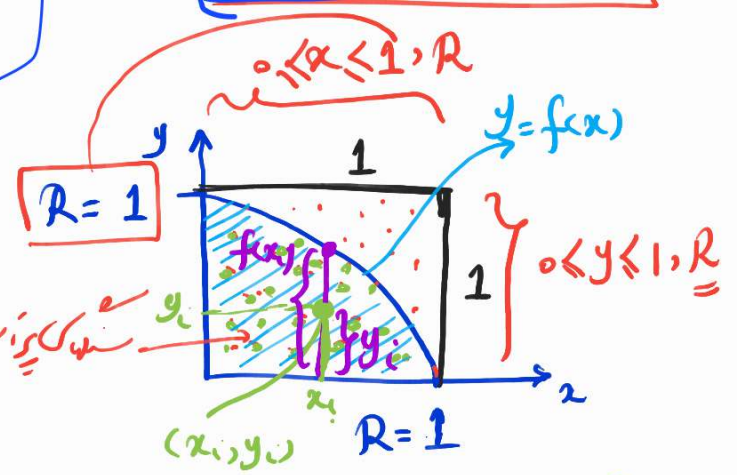


4000 km ± look
Tehran
1 mm
Okara

$$\frac{A_p}{A} = \lim \frac{N_p}{N_g}$$

$$A_p = A_g \times \frac{N_p}{N_g}$$

Atom Ion



Example

$\pi = ?$

$$A_0 = \frac{\pi R^2}{4}$$

$$A_{\square} = 1 \times 1$$

\Rightarrow

$$\frac{A_0}{A_{\square}} = \frac{\pi}{4} \rightarrow$$

$$\pi = 4 \frac{A_0}{A_{\square}}$$

$$\pi = 4 \frac{\overline{A_0}}{A_{\square}} = 4 \frac{\overline{N_0}}{N_{\square}} = 4 \left(\frac{N_0}{N_{\square}} \right) \rightarrow ?$$

- (x_i, y_i) are Random Selected from $\left\{ \begin{array}{l} 0 \leq x \leq R \\ 0 \leq y \leq R \end{array} \right\}$
 انتاب در محور تصادفی موقعیت فروردست را تعیین می‌کنیم
- Check the following Condition

$$y_i \leq f(x_i) \rightarrow$$

$$N_0 = N_0 + 1$$

صدای آب splashing sound

$$\frac{A_0}{A_{\square}} = \frac{N_0}{N_{\square}} \Rightarrow \pi = \frac{4}{R^2} \frac{N_0}{N_{\square}} A_{\square}$$

Algorithm

$$N_{total} = \checkmark, N_p = 0$$

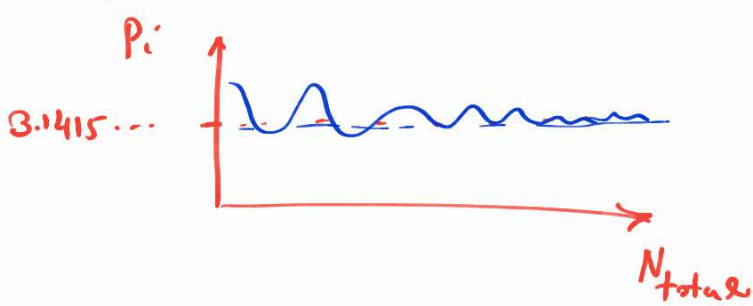
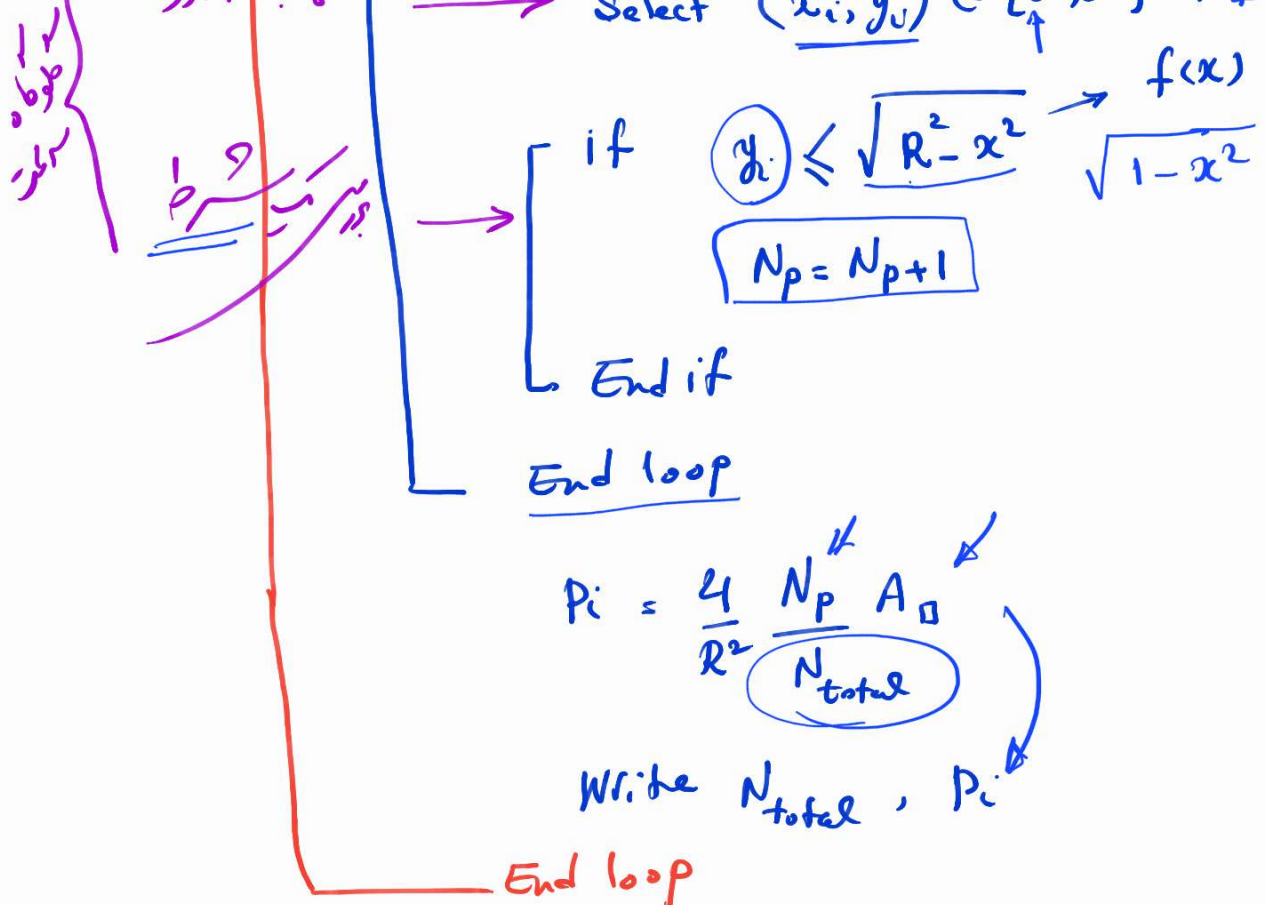
عدد تصادفی بین 0 تا 1 تولید می‌شود $r \in (0,1)$

loop $i=1, N_{total}$

$$\begin{cases} x = a + r(b-a) \\ y = a + r(b-a) \end{cases}$$

انتاب (تصادفی)

$$(\alpha, \beta) \in [a, b] \Rightarrow$$

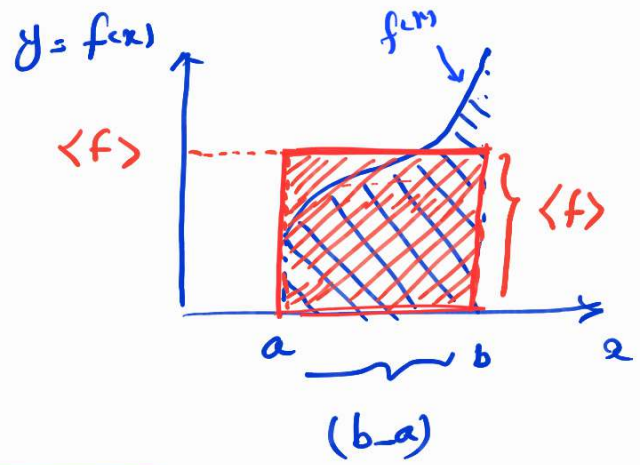


② Mean Value

Theorem

$$A = \int_a^b f(x) dx$$

$$\langle f \rangle = \frac{1}{b-a} \int_a^b f(x) dx$$



$$\langle f \rangle (b-a) = \int_a^b f(x) dx = A$$

بخش متوسط
 این است
 $A = \langle f \rangle (b-a)$
 Value

$$A = \int_a^b f(x) dx = ?$$

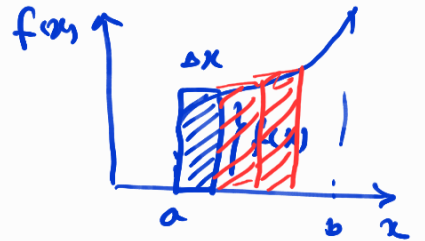
Desired Quantit

Mean Value theorem

$$A = \int_a^b f(x) dx = (b-a) \langle f \rangle = (b-a) \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N f(x_i)$$

$$A = \left(\frac{b-a}{N} \right) \sum_{i=1}^N f(x_i) = \sum_{i=1}^N f(x_i) \Delta x$$

$$\Delta x = \frac{b-a}{N}$$



رہیں ان کی جگہ پر کچھ اور بھیجی، بہ صورت کامل یعنی x کا رانہ۔ کی کریم

$$x \in [a, b], \quad \Delta x = \frac{b-a}{N} \rightarrow A = \sum f(x_i) \Delta x$$

رانہ x کا بہ صورت تصادف درجہ $x \in [a, b]$ انہ۔ کی کریم

$$A \approx \frac{b-a}{N} \sum_{i=1}^N f(x_i)$$

$$x_i \rightarrow \frac{a+r(b-a)}{r \in (0, 1)}$$

$x \in [a, b]$ انہ۔ کی کریم

کامل تصادف درجہ
 → تابع توزیع کثافتات

$$P(x) = \text{cts} \quad \text{White noise}$$

PDF of x

General case

$$\langle A \rangle = \int_a^b f(x) dx = \int_a^b f(x) \frac{p(x)}{p(x)} dx$$

$$f(x) \frac{p(x)}{p(x)} dx$$

$$\langle f(x) \rangle = A$$

(Mean) $(\frac{1}{N} \sum_{i=1}^N x_i)$ $(\frac{1}{N} \sum_{i=1}^N f(x_i))$ $(\frac{1}{N} \sum_{i=1}^N p(x_i))$

$$\langle f(x, p) \rangle = \int_a^b \frac{f(x)}{p(x)} dx = \left\langle \frac{f(x)}{p(x)} \right\rangle = A$$

$$* \quad A = \left\langle \frac{f(x)}{p(x)} \right\rangle_x$$

* $p(x)$ انتظامی

ردی کے لیے ڈائریکٹ فونکشن $p(x)$ ہندوانیم کی طور پر

ارجحہ قبل کہ $p(x)$ بصورت تصادفی و بافضل سبب (درجہ اول) $[a, b]$ انتظامی ہو

$$\int_a^b p(x) dx = 1$$

$p(x) = cts$

← $p(x) = ?$ درجہ اول

$$1 = \int_a^b cts dx$$

$p(x) = cts$

کنٹریوٹ

$$1 = (b-a) cts$$

$$\frac{1}{b-a} = cts = p(x)$$

$$p(x) = \frac{1}{b-a}$$

$$A = \left\langle \frac{f(x)}{p(x)} \right\rangle_x = \left\langle \frac{f(x)}{\frac{1}{b-a}} \right\rangle_x$$



$$= (b-a) \langle f(x) \rangle_x$$

$$= (b-a) \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N f(x_i)$$

$$= \frac{b-a}{N} \sum_{i=1}^N f(x_i)$$

$$A = \sum_{i=1}^N \underbrace{f(x_i)}_{\Delta x}$$

فقط یک ارزش سر هم از یک نیمی نیمه را از مولد اعداد تصادفی برانند و استفاده می کنیم.

این هر چه قدر که $N \rightarrow \infty$ و $\Delta x \rightarrow 0$ دقیق تر خواهد بود.

یادمان است که در روش برابری در مولد تصادفی در یک شرط وجود دارد.

الان فقط یک مولد تصادفی تولید می شود و در شرطی وجود ندارد که بر سر خود

Random Number

③ Importance Sampling

$$A = \int_a^b dx f(x)$$

منطق این روش این است که x را با یک احتمال شونده در جایی که احتمال کم می باشد توزیع کنیم.

$$A = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{f(x)}{p(x)} p(x) dx$$

$p(x) = \begin{cases} p(x) & x \in \text{Tab} \\ 0 & \text{other wis} \end{cases}$

$$A = \int_a^b f(x) dx = ?$$

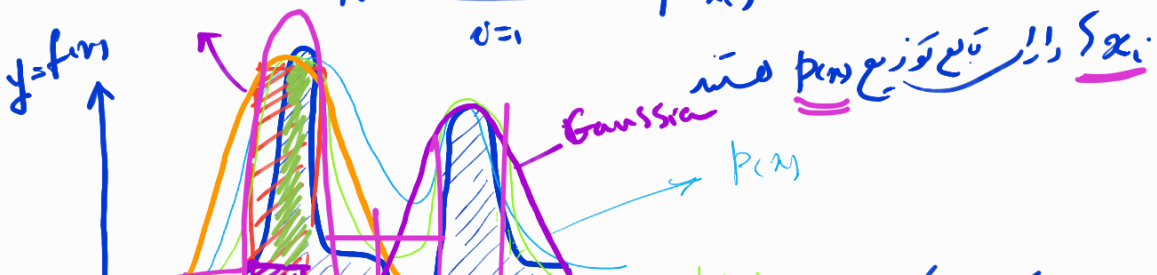
$$A = \int_a^b f(x) \frac{p(x)}{p(x)} dx = \int_a^b \frac{f(x)}{p(x)} p(x) dx$$

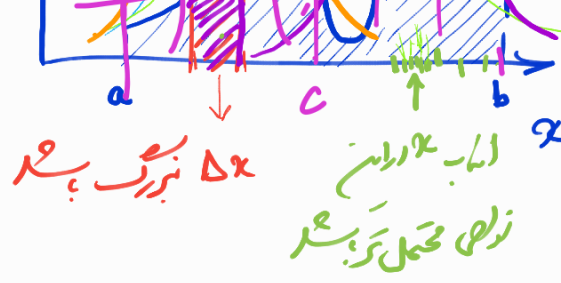
$$A = \left\langle \frac{f(x)}{p(x)} \right\rangle_{p(x)}$$

$$U = \langle f \rangle = \int \frac{d^3N}{h^{3N}} d^3p d^3q \mathcal{H}(q,p) \mathcal{P}(q,p)$$

$$= \int d^3q \mathcal{H}(q) \mathcal{P}(q)$$

$$\text{Gaussian} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \frac{f(x_i)}{p(x_i)}$$





میں یا اسباب $p(x)$ کی یہ واحد ممکن
 شبیہ بستہ، تابع مورد تفریبی $f(x)$
 و اسباب x ، اس تابع توزیع بہ طور

کنٹرل سگہ نواحی کہ بنیاداریم Δx کو حد بہ حد یعنی عادل آن اسباب بہ سیر x در آن خاصہ یعنی تعداد
 x ای اسباب سگہ در آن خاصہ بہ سیر است یعنی فاصلہ کراش و در نتیجہ نواحی کہ تابع کند تغییرات
 و مقداریں ہم کم است کہ در نتیجہ انحرال نفس غالبی نذر اسباب x کہ کمتر است یعنی Δx
 سگہ تر است و نہایتا، بقدر x کمتر بہ خوب، بہ وقت بہتری بہ ہم

اما همیشه تولید رشتہ از x ، تابع توزیع $p(x)$ کہ خلیہ شبیہ بہ $f(x)$
 بہ حد بہ رشتہ و خود این بخش ہی گزینہ نہ نبرود

Von-Neumann Method

یادآوری

$p(x)$ الگوریتم شخصی بہ صورت کلیی داشته، سگہ اسبابی بہ ہم

for a given $p(x)$

$$\int_0^x p(x') dx' = \int_0^R dr \rightarrow \text{Random}$$

$$\int_0^x p(x') dx' = R \rightarrow \boxed{x(R) = \checkmark}$$

همیشہ اطمینان پذیرند } انحرال ممکن، کلیی بہ نیاید
 معکوس کردن هم ممکن، انجم نوزد

توانی

MEME

Importance

Expectation value

$$\langle f(x) \rangle = \int dx f(x) p(x)$$

امکان پیدا کردن
بسته

Micro Canonic
Canonic
Grand Can

Recall $\langle f(\bar{q}, \bar{p}) \rangle = \int \frac{d^3q d^3p}{h^{3N}} f(\bar{q}, \bar{p}) \rho(\bar{q}, \bar{p})$

$$\rho(\bar{q}, \bar{p}) = \frac{e^{-\beta \mathcal{H}(\bar{q}, \bar{p})}}{Z(T, V, N)}$$

امکان حضور سیستم در فضای فاز
در همه جا (q, p)

* first approach $\langle f(x) \rangle = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N f(x_i) p(x_i)$

وزن

تقریب گسسته است: از این بود که بصورت تصادفی انتخاب شده اند اینجای توزیع مکتوب خواهد بود

دلایل وزن دهی می شوند. آن دسته از x که p هم وزن آنها کم است و هم مقدار

تابع به ازای آنها کم است که در نتیجه نقش غالبی در $\langle f \rangle$ ندارند. انتخاب می شوند

وزن می سنجند، بالا و بزرگ، وقت کم است.

مثال: متوسط قد دانش آموزان را در یک کلاس حساب کنید.

$$\textcircled{1} \langle h \rangle = \sum_{i=1}^{N_{\text{class}}} h_i p(h_i) = 0 \times p(0) + 1 \times p(1) + \dots + 150 \times p(150) + 160 \times p(160)$$

فردانی آن قد مشخص

$$\textcircled{2} \langle h \rangle = \frac{1}{N_{\text{Student}}} \sum_{i=1}^{N_{\text{Stu}}} h_i = \frac{1}{N_{\text{Stu}}} [\overset{\textcircled{1}}{150} + \overset{\textcircled{2}}{155} + \overset{\textcircled{3}}{150} + \overset{\textcircled{4}}{160} + 170 + 160]$$

$$+160 + 160 + 180 \\ + 190 + 200 \quad \textcircled{5}$$

$$= \sum_{j=1}^{N_{class}} h_j p(x_j)$$

فرادگی

$$= 150 \times 2 + 155 \times 1 + 160 \times 4 \\ + 170 \times 1 + 180 \times 1 + 190 \times 1 \\ + 200 \times 1$$

α

رجوع بکلیا در دسترسند

$$= 50 \times 0 + 55 \times 0 + \dots$$

* Second approach

$$\langle f(x) \rangle = \frac{1}{N} \sum_i f(x_i)$$

α بر اساس تابع توزیع $p(x)$ انتخاب می‌شود

تولید α بر اساس تابع توزیع رکواه یک برداریم در بدین حال ممکن به صورت passive

آزاد است از α بر اساس تابع توزیع رکواه می‌توانیم و در سایر زمینه‌ها فقط از آنجا استفاده

می‌کنیم

$$1D \quad e^{-\frac{1}{2} \frac{mv^2}{kT}} \quad \frac{2}{m} = \frac{kT}{m}$$

$$P(u_x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_u^2}}$$

$$\langle u \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} du \, u P(u)$$

$$= \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N u_i$$

اعداد تصادفية
في حصة
المتوسط

$$\langle u^2 \rangle = \int du \, u^2 P(u)$$

$$= \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N u_i^2$$

Call Random R_1, R_2

$$u_s \sqrt{-2 \ln(1-R_1)}$$

$$C_n(2\alpha R_2)$$

$$\left(\frac{KT}{m} \right)^{1/2}$$

$$P(u) \propto e^{-\frac{u^2}{2 \left(\frac{KT}{m} \right)}}$$

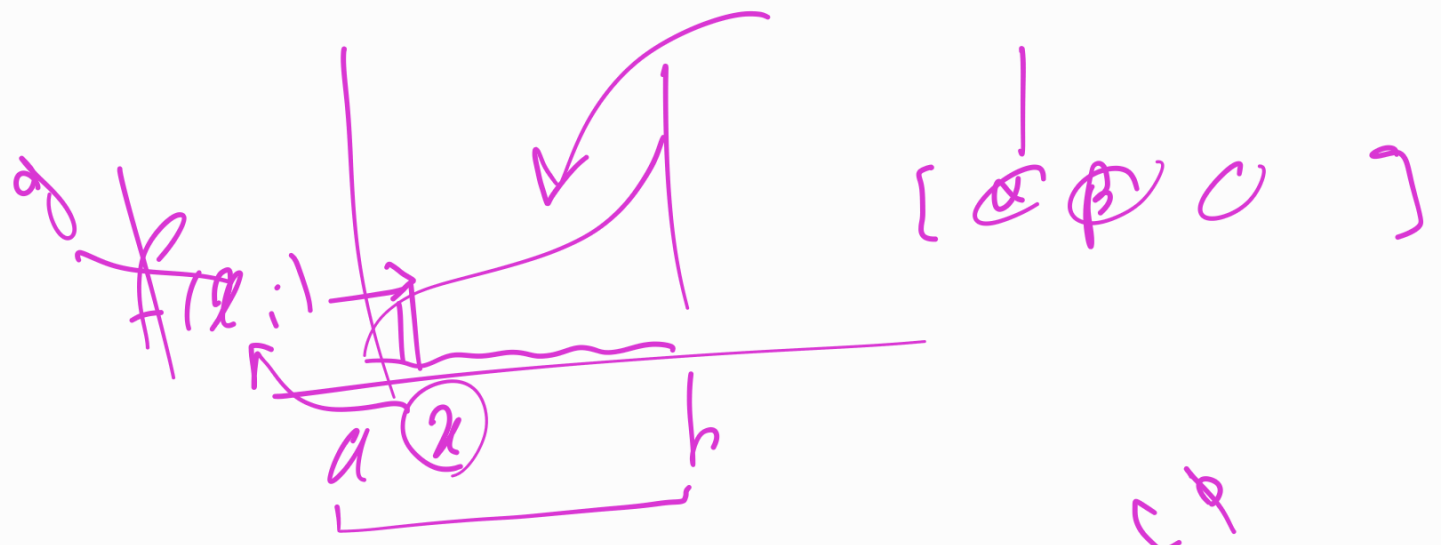
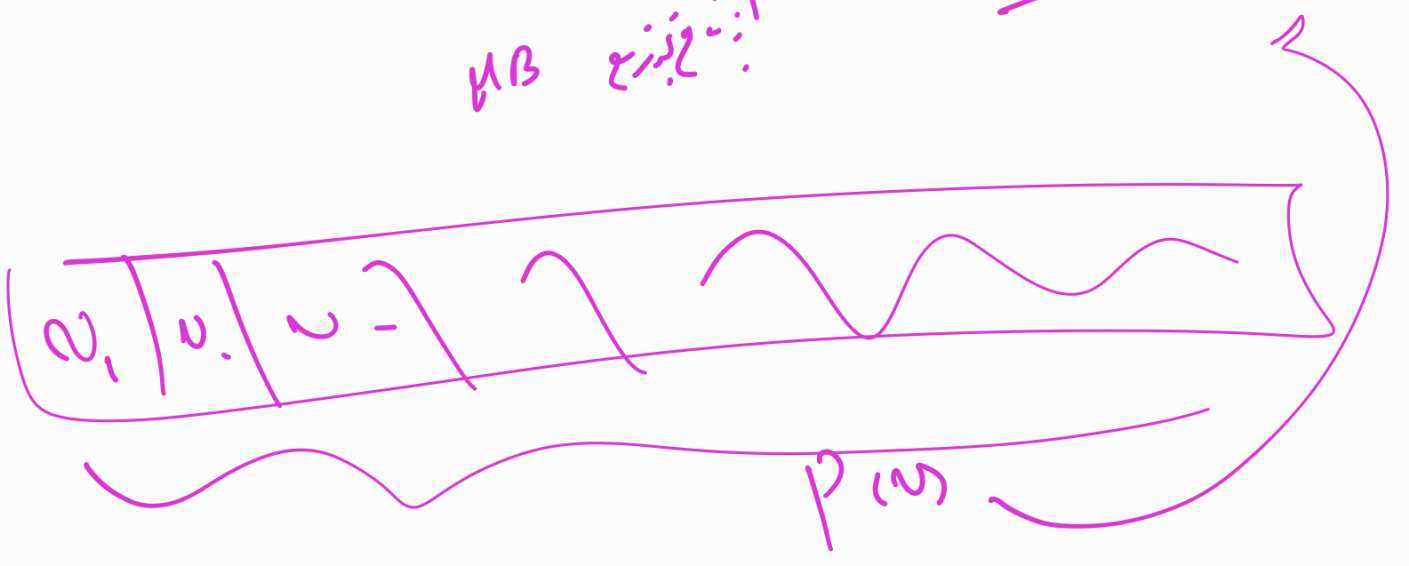
$$\langle \mathcal{H} \rangle = \left\langle E = \frac{1}{2} m u^2 \right\rangle$$

$$\overline{\text{tmp}} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \mathcal{H}(u_i)$$

$$\approx \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N x_i$$

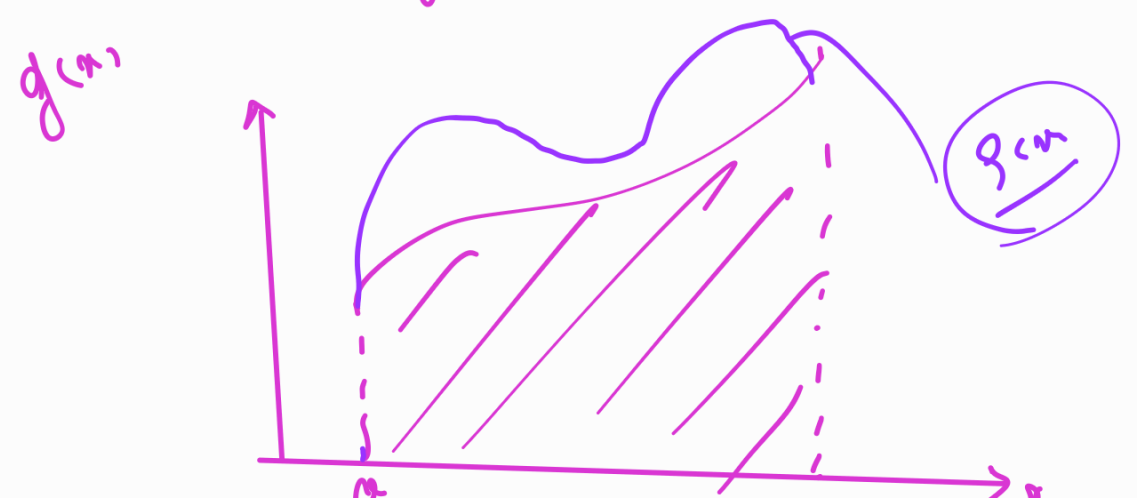
Box-Mun

MB einzeln!



$$\langle f \rangle = \int_a^b \frac{f(x) p(x)}{g(x)} dx$$

$$g = \int_a^b p(x) dx$$



$$\langle f \rangle_w = A = \int g(x) dx$$

(توزیع)

$$A = \int \frac{g(x)}{\beta(x)} dx = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \frac{g(x_i)}{\beta(x_i)}$$

$$= \left\langle \frac{g(x)}{\beta(x)} \right\rangle_x$$

$x \in [a, b]$

$$\int_0^R dx = \int_a^b \beta(x) dx$$

$$R = \int_a^x \beta(x) dx$$

توانیم با بسنجیم

$$x = L(R)$$

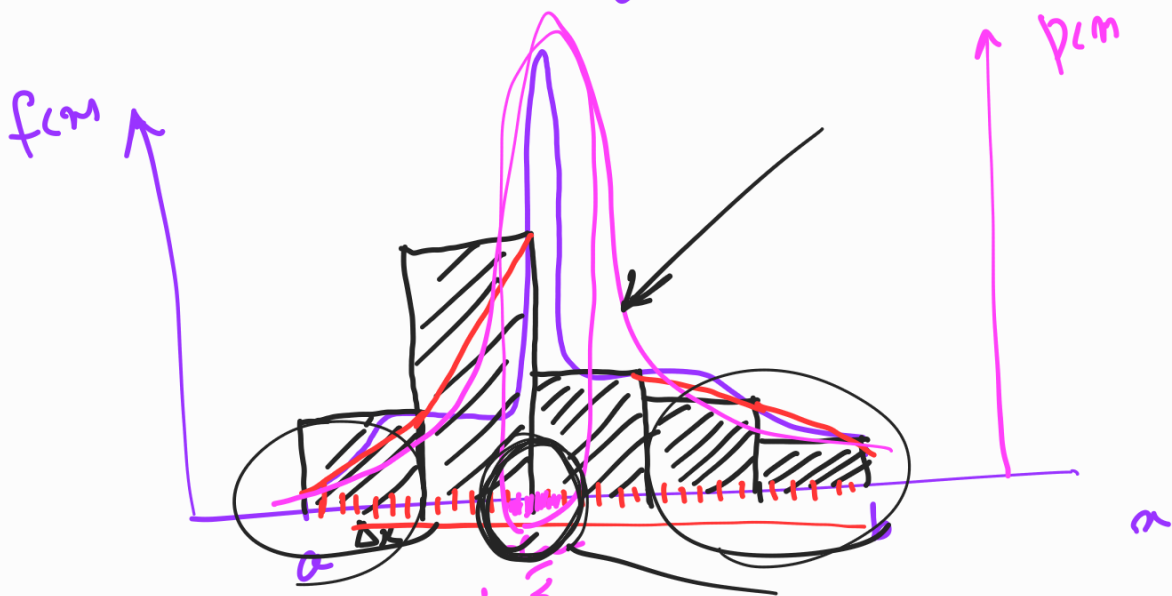
$$\langle f \rangle = \int dx f(x) p(x)$$

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

x_i (مقدار تصادفی بنویسند) $p(x)$ است

$$x = f(R)$$

$$R = \int_a^x dx p(x) \quad \text{①}$$



تقسیم فاصله a به N بخش

$$\Delta x = \frac{b-a}{N}$$

تقسیم فاصله a به N بخش

$b \rightarrow +\infty$

$$A = \int_a^b f(x) dx =$$

$$\int_a^b f(x) dx \approx \sum_{i=1}^N f(x_i) \Delta x$$

$a \rightarrow -\infty$

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx = f(0)$$

$$\int dx e^{i\lambda x} f(x) = \tilde{f}(\lambda) \rightarrow$$

$$\bar{f}(x) = \int dx' \overbrace{W(x-x')}^{\text{Kernel}} f(x')$$

$$= \int_{-a}^{+a} dx' \int d\lambda e^{i\lambda(x-x')} \tilde{W}(\lambda) \int d\lambda' e^{i\lambda' x'} \tilde{f}(\lambda')$$

$$= \int d\lambda d\lambda' \tilde{W}(\lambda) \bar{f}(\lambda') e^{i\lambda x} \underbrace{\int dx' e^{i\lambda'(x'-\lambda)}}_{\delta_D(\lambda'-\lambda)}$$

$$\bar{f}(x) = \int d\lambda \tilde{W}(\lambda) \bar{f}(\lambda) e^{i\lambda x}$$

$$\bar{f}(x) = \int d\lambda F(\lambda) e^{i\lambda x}$$

فقط در اینجا است

$$F(\lambda) = \tilde{W}(\lambda) \tilde{f}(\lambda)$$

$$f(x) = W \otimes f = \int dx W(x-x') f(x')$$

$$A = \int dx f(x) p(x) \neq \langle f(x) \rangle =$$

$$= \int dx f(x) \frac{p(x)}{p(x)} = \int dx \frac{f(x)}{p(x)} p(x)$$

$$A = \langle \frac{f(x)}{p(x)} \rangle$$

$$= \sum f(x_i) \Delta x$$

$$= \frac{1}{N} \sum \frac{f(x_i)}{p(x_i)}$$

$$= \frac{1}{N} \sum_i^N f(x_i)$$

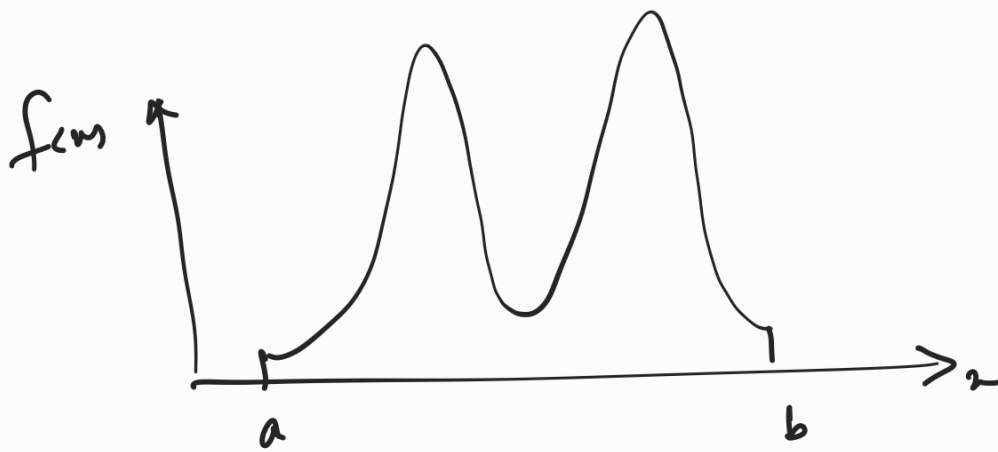
$$= \frac{b-a}{N} \sum_{i=1}^N f(x_i) = \sum_{i=1}^N f(x_i) \Delta x$$

$$p(x_i) = \frac{1}{b-a}$$

$$\frac{b-a}{N}$$

$$\langle x^n \rangle = \int dx x^n p(x)$$

$$\langle \frac{f'}{p} \rangle = \int df f p(f) = \int dx f p(x)$$



$$\textcircled{A} = \int_a^b dx f(x) \rightarrow A = \langle \frac{f}{p} \rangle = \int \frac{f}{p} p dx$$

~~$$A = \langle \left(\frac{f}{p}\right)^2 \rangle = \int \left(\frac{f}{p}\right)^2 p(x) dx$$~~

$$\int dx_1 dx_2 dx_3 dx_4 f(x_1, x_2, x_3, x_4) P(x_1, x_2, \dots)$$

$$X = (x_1, x_2, x_3, x_4)$$

$$e^{-\frac{X^T \cdot C^{-1} \cdot X}{2}}$$

$$P(X) = \frac{1}{(2\pi)^2 \sqrt{\text{Det Cov}}}$$

(x_1, x_2, x_3, x_4)

$\langle x_1 x_1 \rangle$	$\langle x_1 x_2 \rangle$	$\langle x_1 x_3 \rangle$	$\langle x_1 x_4 \rangle$
$\langle x_2 x_1 \rangle$	$\langle x_2 x_2 \rangle$	$\langle x_2 x_3 \rangle$	$\langle x_2 x_4 \rangle$
$\langle x_3 x_1 \rangle$	$\langle x_3 x_2 \rangle$	$\langle x_3 x_3 \rangle$	$\langle x_3 x_4 \rangle$
$\langle x_4 x_1 \rangle$	$\langle x_4 x_2 \rangle$	$\langle x_4 x_3 \rangle$	$\langle x_4 x_4 \rangle$

$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}$

$\langle x_1, x_1 \rangle \langle x_2, x_2 \rangle \langle x_3, x_3 \rangle \langle x_4, x_4 \rangle$

$$-x_1^2 F_{11} - x_1 x_2 F_{12} - x_1 x_3 F_{13} -$$

$$P(x) = e$$

$$x \rightarrow x' = AX$$

$$P(x') = P(x'_1)P(x'_2) -$$

$$x_3, x_4 \rightarrow x'_3, x'_4$$

$$\int_a^b dx f(x) = \text{نتیجه} = 10.95$$

M

$M, C \rightarrow$ متغیرهای تصادفی

10.52

آزمون

10.90

11.02

8.82

12.25

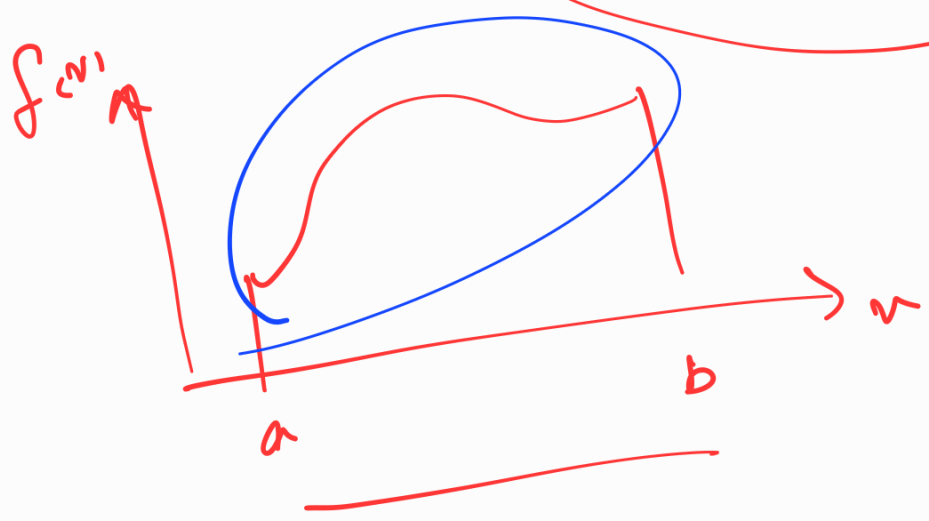
± 0.5

± 0.01

①

$$A = \int_a^b dx f(x) \rightarrow \int_a^b dx \frac{f(x)}{p(x)} \quad p(x) \equiv \left\langle \frac{f(x)}{p(x)} \right\rangle$$

$$\frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \frac{f(x_i)}{p(x_i)}$$



$$\langle f(x) \rangle = \int dx \frac{f(x)}{N} p(x)$$

$$s \frac{1}{N} \sum \frac{f(m)}{1}$$



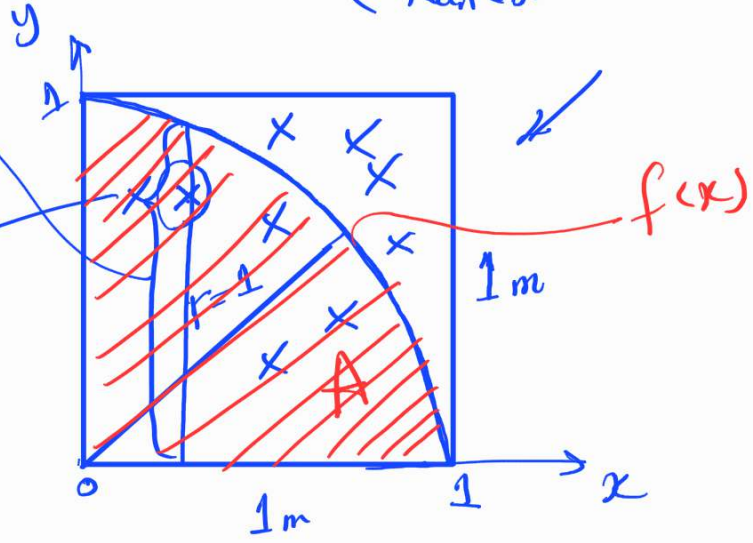
$\pi = ?$

→ Monte Carlo approach
(Random Number Generator)

$$y = \sqrt{1-x^2}$$

(x_i, y_i)

$x_i \rightarrow$ Randomly Generated
 $y_i \rightarrow$ Randomly Generated

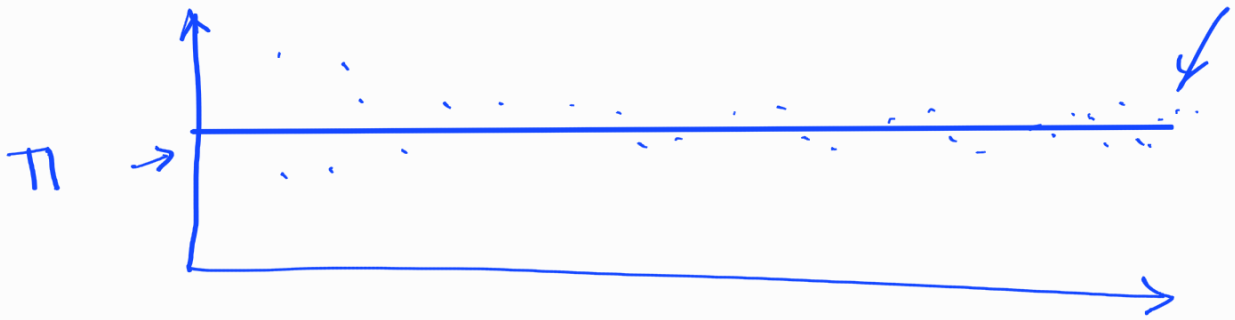


$$A_g = 1 \times 1 = 1 = \checkmark$$

$$A_p = \frac{\pi r^2}{4} \leftarrow \text{Analytical approach (Prior Informer)}$$

$$\frac{A_p}{A_g} = \frac{\frac{\pi}{4}}{1} = \frac{\pi}{4} \rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \pi = 4 \frac{A_p}{A_g} \\ \frac{A_p}{A_g} = \frac{N_p}{N_g} \end{array} \right.$$

$$\pi = 4 \left(\frac{N_p}{N_g} \right)$$



① We should generate follow N_g values randomly.

$$\begin{cases} x = [0, 1] \text{ Randomly} \\ y = [0, 1] \text{ Randomly} \end{cases}$$

2 - Random Generator

② Check the condition to fall inside

The pool \rightarrow

$$y_i \leq \sqrt{1 - x_i}$$

$$N_p = N_p + 1$$

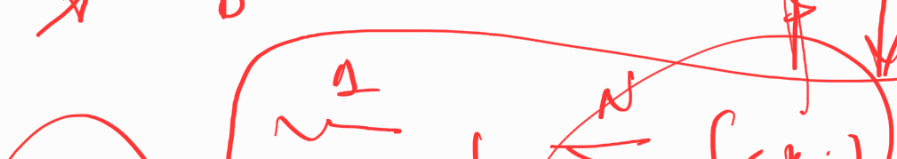
time consume

Mean Value

$$\sqrt{1 - x^2}$$

$$A = \int_0^1 dx f(x)$$

Stochastic

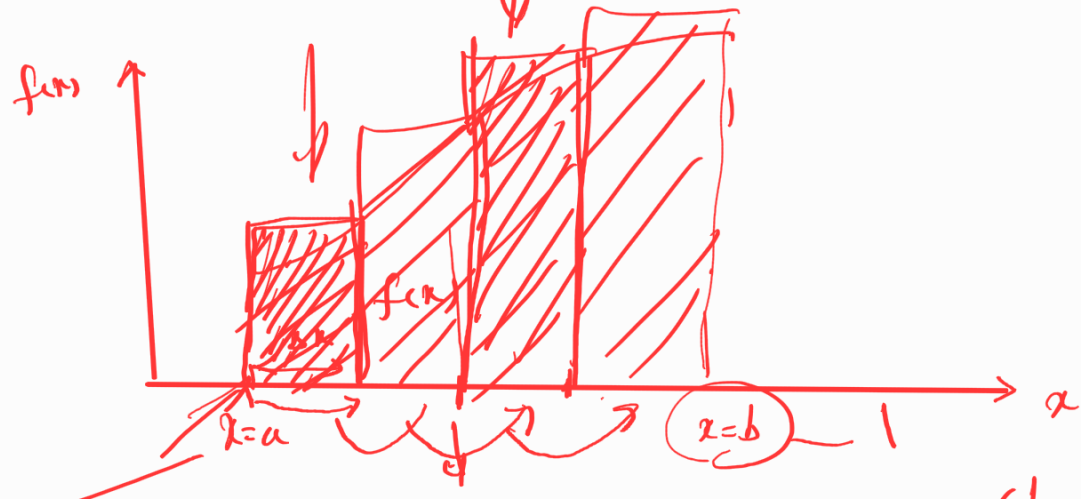


$$A = (b-a) \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N f(x_i)$$

$x_i \in [0, 1]$

Randomly.

Monte Carlo



②

$$A = \int_a^b dx f(x) = \sum_i f(x_i) \Delta x = (b-a) \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N f(x_i)$$

$$\Delta x = \frac{b-a}{N}$$

Deterministic

$\rightarrow \{0.1, 0.5, 0.8, 0.4, \dots\}$

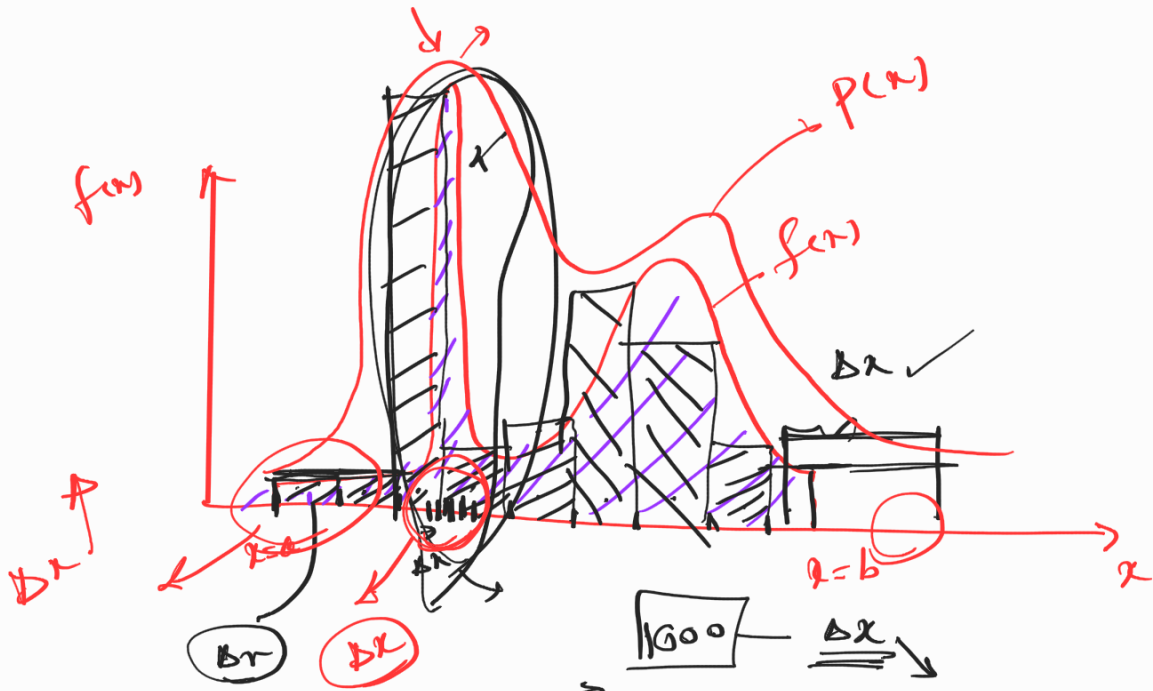
First $A \approx (b-a) (f(x_{s=0.1}) + \dots)$

$$\approx \frac{(b-a)}{10} (f(x_{s=0.1}) + \dots)$$

Second app $A \approx \frac{(b-a)}{10} (f(x_{s=0.1}) + \dots)$

$$f(x=0.2) \dots \dots \dots f(x=1)$$

Regular order



$$A \approx \frac{(b-a)}{q} \sum_{i=1}^q f(x_i) \quad \text{an Estimate}$$

Importance Sampling -

$$A = \int_a^b dx f(x) = \int_a^b dx f(x) \frac{p(x)}{p(x)}$$

$$= \int_a^b dx \frac{f(x)}{p(x)} p(x)$$

$$\langle A \rangle = \left\langle \frac{f(x_i)}{p(x_i)} \right\rangle = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \frac{f(x_i)}{p(x_i)}$$

x_i should be generate according

Pdf of x -sam

Per Distribusi



Box-Muller

Passir

Per

$$A = \int_a^b \frac{f(x)}{A} dx$$

