

---

**Sujet 6: variations autour de la méthode de Monte-Carlo**

---

• **Conditionnement:**

Considérons les égalités suivantes, valable pour toutes variables  $X$  et  $Y$  telles que les moments mentionnés existent:

$$\begin{aligned}\mathbb{E}[X] &= \mathbb{E}[\mathbb{E}[X|Y]], \\ \text{Var}(X) &= \text{Var}(\mathbb{E}[X|Y]) + \mathbb{E}[\text{Var}(X|Y)] \quad \Rightarrow \quad \text{Var}(X) \geq \text{Var}(\mathbb{E}[X|Y]).\end{aligned}$$

Il s'agit donc de trouver une variable aléatoire  $Y$  telle que  $\mathbb{E}[X|Y] = \phi(Y)$  avec  $\phi(y) = \mathbb{E}[X|Y = y]$  exploitable ie d'expression explicite.

Déjà remarquons que si  $X = f(Y, Z)$  avec  $Y$  et  $Z$  indépendantes, alors

$$\mathbb{E}[f(Y, Z)|Y = y] = \mathbb{E}[f(y, Z)].$$

Supposons par exemple que l'on veuille calculer  $\mathbb{P}(X \leq Y)$  pour deux variables aléatoires  $X$  et  $Y$  indépendantes, de fonctions de répartition respectives  $F$  et  $G$ . Remarquons que

$$\mathbb{P}(X \leq Y) = \mathbb{E}[I(X \leq Y)] = \int \int I(x \leq y) dF(x) dG(y) = \int F(y) dG(y) = \mathbb{E}[F(Y)].$$

Ceci n'est intéressant que si l'on sait exprimer analytiquement  $F$ ... mais la réduction de variance peut être importante quand la probabilité  $\mathbb{P}(X \leq Y)$  est petite.

• **Echantillonnage stratifié:**

On veut calculer  $I = \mathbb{E}[\varphi(X)] = \int \varphi(x) f(x) dx$  où  $X$  est une variable aléatoire de  $\mathbb{R}^d$  admettant la densité  $f$  par rapport à la mesure de Lebesgue. On introduit une partition  $(A_j)_{j=1, \dots, J}$  de  $X(\Omega) \subset \mathbb{R}^d$  et on pose  $p_j = \mathbb{E}[\varphi(X)|X \in A_j]$  pour  $j = 1, \dots, J$ . On réécrit alors  $I$  sous la forme:

$$I = \sum_{j=1}^J \mathbb{E}[\varphi(X)|X \in A_j] \mathbb{P}(X \in A_j) = \sum_{j=1}^J p_j I_j.$$

L'idée de la méthode consiste à estimer  $I_j$  par la moyenne empirique  $\hat{I}_j$  d'un échantillon de taille  $n_j$  de la loi conditionnelle de  $X$  sachant  $\{X \in A_j\}$ , ce qui mène à l'estimateur suivant de  $I$ :

$$\hat{I}_n^S = \sum_{j=1}^J p_j \hat{I}_j.$$

L'estimateur  $\hat{I}_n^S$  est sans biais pour  $I$  et fortement consistant lorsque  $n_j \rightarrow \infty$  pour  $j = 1, \dots, J$ . Notons  $\sigma_j^2 = \text{Var}(\varphi(X)|X \in A_j)$ . Si les estimateurs  $\hat{I}_j$  pour  $j = 1, \dots, J$  sont indépendants, alors la variance de  $\hat{I}_n^S$  est donnée par

$$\text{Var}(\hat{I}_n^S) = \sum_{j=1}^J \frac{p_j^2 \sigma_j^2}{n_j}.$$

Si l'on dispose d'un total de  $n = \sum_{j=1}^J n_j$  simulations, alors le minimum de  $\text{Var}(\widehat{I}_n^S)$  sous la contrainte de  $n = \sum_{j=1}^J n_j$  est réalisé lorsque  $n_j = cp_j\sigma_j$  pour  $j = 1, \dots, J$  soit

$$n_j = n \frac{p_j\sigma_j}{\sum_{k=1}^J p_k\sigma_k}$$

et vaut

$$\text{Var}(\widehat{I}_n^S) = \frac{1}{n} \left( \sum_{j=1}^J p_j\sigma_j \right)^2.$$

Il reste à comparer cette variance à la variance de l'estimateur par la méthode Monte-Carlo usuelle  $\widehat{I}_n = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \varphi(X_i)$  laquelle vaut

$$\text{Var}(\widehat{I}_n) = \frac{\text{Var}(\varphi(X))}{n}.$$

Décomposons

$$\begin{aligned} \text{Var}(\varphi(X)) &= \mathbb{E}[\varphi(X)^2] - \mathbb{E}[\varphi(X)]^2 \\ &= \sum_{j=1}^J p_j \mathbb{E}[\varphi(X)^2 | X \in A_j] - \left( \sum_{j=1}^J p_j \mathbb{E}[\varphi(X) | X \in A_j] \right)^2 \\ &= \sum_{j=1}^J p_j \sigma_j^2 + \sum_{j=1}^J p_j \mathbb{E}[\varphi(X) | X \in A_j]^2 - \left( \sum_{j=1}^J p_j \mathbb{E}[\varphi(X) | X \in A_j] \right)^2 \end{aligned}$$

Utilisons la convexité de la fonction  $x \rightarrow x^2$  et le fait que  $\sum_{j=1}^J p_j = 1$  pour obtenir que

$$\sum_{j=1}^J p_j \mathbb{E}[\varphi(X) | X \in A_j]^2 \geq \left( \sum_{j=1}^J p_j \mathbb{E}[\varphi(X) | X \in A_j] \right)^2$$

et donc

$$\text{Var}(\varphi(X)) \geq \sum_{j=1}^J p_j \sigma_j^2.$$

En réutilisant la convexité de la fonction  $x \rightarrow x^2$  et le fait que  $\sum_{j=1}^J p_j = 1$ , on en conclut que

$$\text{Var}(\widehat{I}_n) \geq \frac{1}{n} \left( \sum_{j=1}^J p_j\sigma_j \right)^2 = \text{Var}(\widehat{I}_n^S).$$

Notons toutefois que le choix optimal de  $n_j$  demande de connaître les variances conditionnelles  $\sigma_j^2$  ce qui n'est pas toujours le cas. On peut penser les estimer à leur tour par méthode de

Monte-Carlo ... mais il faut prendre garde au fait qu'un mauvais choix des  $n_j$  peut augmenter la variance. Cependant, notons que le choix  $n_j = np_j$  diminue toujours la variance même s'il n'est pas optimal. En effet, dans ce cas, on a

$$\text{Var}(\widehat{I}_n^S) = \frac{1}{n} \sum_{j=1}^J p_j \sigma_j^2 \leq \frac{\text{Var}(\varphi(X))}{n} = \text{Var}(\widehat{I}_n).$$

Pour simuler des variables selon une loi uniforme stratifiée, on peut procéder comme suit:

- on choisit une partition de  $]0, 1] = \bigcup_{j=1}^J A_j$  où les  $A_j$  sont disjoints et de la forme  $A_j = ]a_j, b_j]$  (typiquement, on peut choisir  $A_j = ]\frac{j-1}{J}, \frac{j}{J}]$ )
- la loi de  $U \sim \mathcal{U}(0, 1)$  conditionnelle à  $\{U \in A_j\}$  est la loi  $\mathcal{U}(a_j, b_j)$
- on génère donc un échantillon de taille  $n_j$  de  $V_{i,j} \sim \mathcal{U}(a_j, b_j)$
- on fournit les variables  $V_{i,j}$

Pour simuler des variables selon une loi quelconque de fonction de répartition associée notée  $F$  stratifiée, on peut procéder comme suit:

- on choisit la partition de  $]0, 1] = \bigcup_{j=1}^J A_j$  où les  $A_j$  sont de la forme  $A_j = ]a_{j-1}, a_j]$  avec  $a_0 = -\infty$ ,  $a_j = F^{-1}\left(\sum_{\ell=1}^j p_\ell\right)$  pour  $j = 1, \dots, J$  où l'on se donne les  $p_j$  sont tels que  $0 < p_j < 1$  et  $\sum_{j=1}^J p_j = 1$ .
- NB: dans le cas où  $a_J = +\infty$ , on prend  $A_j = ]a_{j-1}, a_j[$
- la loi de  $U \sim \mathcal{U}(0, 1)$  conditionnelle à  $\{U \in A_j\}$  est la loi  $\mathcal{U}(a_{j-1}, a_j)$
- on génère un échantillon de taille  $n_j$  de  $V_{i,j} \sim \mathcal{U}(a_{j-1}, a_j)$
- on fournit les variables  $Y_{i,j} = F^{-1}(V_{i,j})$  qui suivent la loi  $F$  sachant que  $Y_{i,j} \in A_j$ .

### Exercice 1.

Calculer une estimation de  $\pi$  en utilisant le fait que l'intégrale suivante vaut  $\pi$ :

$$I_3 = 4 \int_0^1 \int_0^1 I(x^2 + y^2 \leq 1) dx dy.$$

Pour cela, vous utiliserez tour à tour:

1. la méthode de Monte-Carlo usuelle,
2. la méthode du conditionnement,
3. la méthode des variables antithétiques,
4. la méthode de la stratification.

Comparer l'efficacité des différentes méthodes mises en oeuvre.