

Το περιεχόμενο του μαθήματος (Συνοπτικά)

- 1) • Αριθμητική κινητής υποδιαστολής
- Σφάλματα στρογγύλευσης
- Ευαισθησία αλγορίθμων και προβλημάτων σε σφάλματα στρογγύλευσης (ή σε διαταραχές)

Γενικά : Απλή ακρίβεια \rightarrow 6 δεκαδικά ψηφία
 Διπλή ακρίβεια \rightarrow 13 δεκαδικά ψηφία

2) • Μη γραμμικές εξισώσεις,

Δεδομένο : $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$

Ζητούμενο : ρίζες της f .

Παρατήρηση : Για πολυωνυμικές συναρτήσεις βαθμού > 4 δεν υπάρχουν τύποι εύρεσης των ριζών τους.

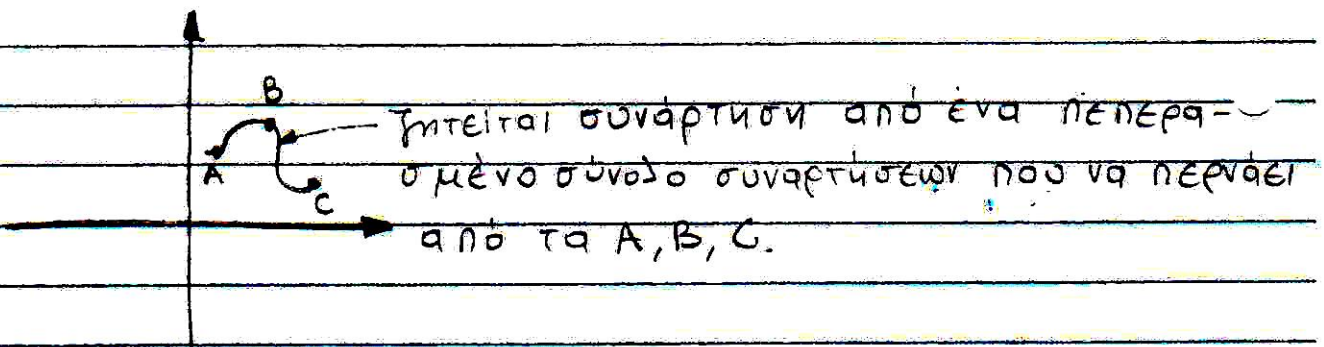
3) • Γραμμικά Συστήματα

Δεδομένα : A $n \times n$ πίνακας, αντιστρέψιμος
 $b \in \mathbb{R}^n$, διάνυσμα

Ζητούμενο : $x \in \mathbb{R}^n$ τ.ω. $Ax = b$

4) • Παρεμβολή :

- Τρόπος προσέγγισης συναρτήσεων
- Στην απλούστερη μορφή της παρεμβολής ζητείται μια συνάρτηση, από ένα δεδομένο σύνολο, το γράφημα της οποίας διέρχεται από δεδομένα σημεία (x_i, y_i) , $i=1, \dots, n$ πρέπει $x_i \neq x_j$ για $i \neq j$.



5) • Αριθμητική ολοκλήρωση :

Δεδομένο : $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ συνεχής

Ζητούμενο : $\int_a^b f(x) dx$

→ Αν $F' = f$, τότε $\int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a)$

τότε προσεγγίζουμε το $\int_a^b f(x) dx$ με

αθροίσματα της μορφής $w_0 f(x_0) + w_1 f(x_1) + \dots + w_n f(x_n)$

με κατάλληλα x_i και w_i .

1^ο Παράδειγμα :

$$I_n = \int_0^1 x^n e^{x-1} dx, \quad n \in \mathbb{N}$$

→ ≤ 1 για $x \in [0, 1]$

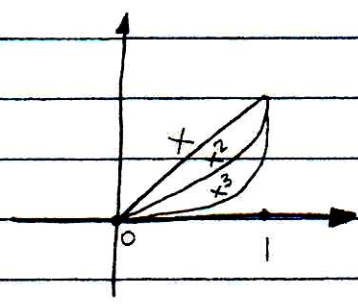
- $\min Val = \frac{1}{e}$
- $\max Val = 1$

- Πρόβλημα: Υπολογισμός του I_n για αρκετά μεγάλο n .

Ιδιότητες:

- Ολοκληρώνω θετική συνάρτηση → $I_{n+1} > 0$
αφού ολοκληρώνω στο $[0, 1]$ όσο αυξάνει ο εκθέτης του x ($n \rightarrow n+1$) η τιμή του ολοκληρώματος μικραίνει.

Σχηματικά:



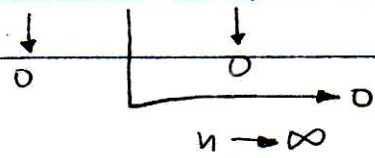
$x^{n+1} < x^n \rightarrow x < 1$
για $0 < x < 1$

Επίσης :

$$0 < I_{n+1} < I_n \leq \int_0^1 x^n dx = \frac{1}{n+1}$$

→ φθίνουσα $n \rightarrow \infty$

Γενικά: $a_n \leq b_n \leq c_n$



Συμπέρασμα: Η $(I_n)_{n \in \mathbb{N}}$ είναι φθίνουσα μηδενική ακολουθία.
↳ έχει όριο το 0.

$$\left\{ \begin{array}{l} I_n = 1 - n I_{n-1}, n \geq 2 \\ I_1 = 1/e \end{array} \right.$$

$$I_1 = 1/e$$

↳ άρρητος αριθμός → πρόβλημα.

- άρα έχω αρκετό σφάλμα στρογγύλευσης το οποίο θα διορθωθεί στην συνέχεια.

1. Αριθμητική Κινητή Υποδιαστολή

- Σφάλματα στρογγύλευσης

- Υπάρχουν "καλές" και "κακές" αριθμητικές μέθοδοι.

- Η ποιότητα μιας αριθμητικής μεθόδου εξαρτάται από 3 παράγοντες:

- Απαιτούμενη μνήμη } Σχετική αξία
- Απαιτούμενος χρόνος }
- Ακρίβεια των αποτελεσμάτων.

↳ ΑΠΑΡΑΙΤΗΤΟ

- Οι πράξεις στους υπολογιστές γίνονται με πεπερασμένη ακρίβεια, και αυτό έχει ως συνέπεια σφάλματα στρογγύλευσης.

• Ευστάθεια αλγορίθμων:

- Αλγόριθμοι ευαίσθητοι σε σφάλματα στρογγύλευσης λέγονται ασταθείς και οδηγούν σε λανθασμένα αποτελέσματα.

- Χρησιμοποιούμε ευσταθείς αλγόριθμους για να οδηγηθούμε σε ακριβή αποτελέσματα.

1^ο Παράδειγμα :

Θέλουμε να υπολογίσουμε το $I_n = \int_0^1 x^n e^{x-1} dx$, $n \in \mathbb{N}$,

για αρκετά μεγάλο n .

- Ιδιότητες των I_n : η $h_n(x) = x^n e^{x-1}$ είναι θετική συνάρτηση για $x \in (0,1)$ άρα και το ολοκλήρωμά της είναι θετικό.

$$I_n = \int_0^1 h_n(x) dx$$

- $I_{n+1} > 0$
- $x^{n+1} < x^n$ για $x \in (0,1)$

$$\Rightarrow I_{n+1} < I_n$$

Άρα η ακολουθία $(I_n)_{n \in \mathbb{N}}$ είναι γνησίως φθίνουσα.

- $e^{x-1} \leq 1 \quad \forall x \in [0,1]$

$$\Rightarrow I_n \leq \int_0^1 x^n \cdot 1 dx = \frac{1}{n+1}$$

$$\text{Άρα} \quad 0 < I_{n+1} < I_n < \frac{1}{n+1}$$

Ιδιαίτερα: $\lim_{n \rightarrow \infty} I_n = 0$, άρα

η ακολουθία $(I_n)_{n \in \mathbb{N}}$ είναι μηδενική.

(!!!)

Έχουμε,

$$I_n = \int_0^1 x^n e^{x-1} dx = \int_0^1 x^n (e^{x-1})' dx \Rightarrow$$

\Rightarrow (Ολοκλήρωση κατά παράγοντες.) \Rightarrow

$$= [x^n e^{x-1}]_0^1 - \int_0^1 n x^{n-1} e^{x-1} dx$$

$$\begin{aligned} \bullet \underline{n=1} : I_1 &= 1 - 0 - \int_0^1 x^{1-1} e^{x-1} dx = \\ &= 1 - \int_0^1 e^{x-1} dx = 1 - [e^{x-1}]_0^1 = \\ &= 1 - [e^0 - 1/e] = 1/e \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \bullet \underline{n \geq 2} : \\ I_n &= [x^n e^{x-1}]_0^1 - \int_0^1 n x^{n-1} e^{x-1} dx = \\ &= [e^0 - 0] - n \int_0^1 x^{n-1} e^{x-1} dx = \\ &= 1 - n I_{n-1} \end{aligned}$$

Συμπέρασμα :

$$\textcircled{\text{I}} \begin{cases} I_n = 1 - n I_{n-1}, \quad n=2, 3, \dots \\ I_1 = 1/e \end{cases}$$

Ευστάθεια της μεθόδου $\textcircled{\text{I}}$;

- Ξεκινάμε με μια προσέγγιση \tilde{I}_1 του I_1 και υποθέτουμε ότι όλες οι πράξεις στην συνέχεια γίνονται ακριβώς. Παιρνουμε έτσι τις προσεγγίσεις,

$$\tilde{I}_n = 1 - n \tilde{I}_{n-1}, \quad n = 2, 3, \dots$$

Αφαιρώντας κατά μέλη έχουμε,

$$\textcircled{1} \quad \boxed{I_n - \tilde{I}_n = -n (I_{n-1} - \tilde{I}_{n-1})} \rightarrow \text{το σφάλμα σε κάθε βήμα πολλαπλασιάζεται με το } n.$$

Επαγωγικά παίρνουμε :

$$\textcircled{2} \quad I_n - \tilde{I}_n = (-1)^{n-1} n! (I_1 - \tilde{I}_1)$$

• Για $n=1$ η $\textcircled{2}$ γράφεται ως :

$$I_1 - \tilde{I}_1 = I_1 - \tilde{I}_1, \text{ σωστό}$$

• $n \rightarrow n+1$: Σύμφωνα με την $\textcircled{1}$ έχουμε

$$\begin{aligned} I_{n+1} - \tilde{I}_{n+1} &\stackrel{\textcircled{1}}{=} -(n+1)(I_n - \tilde{I}_n) = \\ &= -(n+1)(-1)^{n-1} n! (I_1 - \tilde{I}_1) = \\ &\stackrel{\textcircled{2}}{=} (-1)^n (n+1)! (I_1 - \tilde{I}_1) \end{aligned}$$

δηλαδή η $\textcircled{2}$ ισχύει και για $n+1$.

Από την (2) παίρνουμε

$$|I_n - \hat{I}_n| = n! |I_1 - \hat{I}_1|, \quad n \geq 1$$

↳ αυξάνει "ταχύτητα" (εκθετικά) με το n .

Ο αλγόριθμος (μέθοδος) (I) είναι ασταθής, ο παράγοντας " n " στον τύπο προκαλεί την αστάθεια.

2^{ος} Αλγόριθμος

- Γράφουμε τη $I_n = 1 - nI_{n-1}$ στη μορφή

$$I_{n-1} = \frac{1 - I_n}{n} \quad (3)$$

- Ξεκινάμε με μία προσέγγιση \hat{I}_m του I_m και υπολογίζουμε τα $\hat{I}_{m-1}, \hat{I}_{m-2}, \dots, \hat{I}_l$ (υποθέτοντας ότι οι πράξεις γίνονται ακριβώς)

ως εξής,

$$(4) \quad \hat{I}_{n-1} = \frac{1 - \hat{I}_n}{n}, \quad n = m, \dots, l+1$$

Είναι ευσταθής ο 2^{ος} Αλγόριθμος?

Αφαιρώντας κατά μέλη τις (3) και (4), παίρνουμε

$$(5) \quad I_{n-1} - \hat{I}_{n-1} = -\frac{I_n - \hat{I}_n}{n}$$

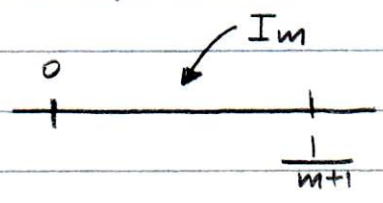
- Το σφάλμα σε κάθε βήμα διαίρεται με το n .
Επαγωγικά, η (5) δίνει

$$I_l - \tilde{I}_l = (-1)^{m-l} \frac{1}{(l+1) \dots m} |I_m - \tilde{I}_m|$$

Το σφάλμα καταστρέφεται σε κάθε βήμα.
→ Αλγόριθμος ευσταθής.

- Με ποια τιμή \tilde{I}_m ξεκινάμε;

Γνωρίζω ότι $I_m \in (0, 1/(m+1))$



Καλύτερη επιλογή είναι το μέσο του διαστήματος άρα

$$\tilde{I}_m = \frac{1}{2(m+1)}$$

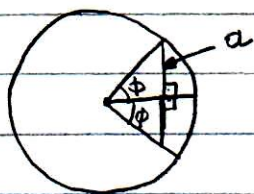
2^ο Παράδειγμα :

Προσέγγιση του π με τη μέθοδο του Αρχιμήδη.

$$y_n = 2^n \sin\left(\frac{\pi}{2^n}\right), \quad n \in \mathbb{N}$$

$$y_1 = 2 \underbrace{\sin\left(\frac{\pi}{2}\right)}_{=1} = 2$$

- Τι είναι το y_n για $n \geq 2$?



$$\phi = \frac{\pi}{2^n}, \quad a = \sin \frac{\pi}{2^n}$$

$$2\phi = \frac{2\pi}{2^n}, \quad 2a = 2 \sin \frac{\pi}{2^n}$$

- Άρα το $2a$ είναι η πλευρά του κανονικού πολυγώνου με 2^n πλευρές που είναι εγγεγραμμένο στο μοναδιαίο κύκλο.

• Περίμετρος αυτού του πολυγώνου

$$2^n \cdot 2a = 2 \cdot 2^n a = 2 \cdot 2^n \sin \frac{\pi}{2^n} = y_n$$

• Το y_n είναι η ημιπερίμετρος του κανονικού πολυγώνου με 2^n πλευρές, εγγεγραμμένου στον μοναδιαίο κύκλο.

• Γεωμετρικά έχουμε :

$$y_n < y_{n+1} \quad (\text{γνησίως αύξουσα ακολουθία})$$

Οπότε,

$$2y_n \rightarrow 2\pi, \quad n \rightarrow \infty$$

δηλαδή $y_n \rightarrow \pi, \quad n \rightarrow \infty$

Αλγεβρική (αναλυτική) απόδειξη:

$$y_n = 2^n \cdot \sin \frac{\pi}{2^n} = \sin(2x) = 2 \sin x \cdot \cos x, \quad x = \frac{\pi}{2^{n+1}}$$

$$= \underbrace{2^{n+1} \sin \frac{\pi}{2^{n+1}}}_{y_{n+1}} \cos \frac{\pi}{2^{n+1}} = y_{n+1} \cos \frac{\pi}{2^{n+1}} \rightarrow < 1$$

$$\Rightarrow y_n < y_{n+1}$$

• $|\sin x| \leq |x| \leq |\tan x|$ για $x \in (-\pi/2, \pi/2)$

Για $x \neq 0$ οι ανισότητες αυτές δίνουν,

$$|\cos x| \leq \left| \frac{\sin x}{x} \right| \leq 1$$

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin x}{x} = 1, \quad \text{όπως } \forall a \in \mathbb{R} \text{ με } a \neq 0 \text{ ισχύει,}$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin(ax)}{x} = a \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin(ax)}{ax} = a$$

$$y_n = 2^n \sin \frac{\pi}{2^n} = \frac{\sin \frac{\pi}{2^n}}{\frac{1}{2^n}} \rightarrow \pi \text{ για } n \rightarrow \infty$$

Συμπέρασμα:

Η ακολουθία $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ είναι γνησίως αύξουσα και τείνει στο π .

- Πώς υπολογίζω τους όρους της ακολουθίας y_n ?

Έχουμε

$$y_{n+1} = 2^{n+1} \sin \frac{\pi}{2^{n+1}} \stackrel{=}{=} \boxed{\sin^2 x = \frac{1 - \cos 2x}{2}}, x = \frac{\pi}{2^{n+1}}$$

$$= 2^{n+1} \sqrt{\frac{1 - \cos \frac{\pi}{2^n}}{2}} \Rightarrow \boxed{\sin^2 x + \cos^2 x = 1}$$

$$\Rightarrow y_{n+1} = 2^{n+1} \sqrt{\frac{1 - \sqrt{1 - \sin^2(\pi/2^n)}}{2}}$$

Παρατηρώ, $y_n = 2^n \sin \frac{\pi}{2^n} \Leftrightarrow \sin \frac{\pi}{2^n} = y_n \cdot 2^{-n}$

Άρα

$$y_{n+1} = 2^{n+1} \sqrt{\frac{1 - \sqrt{1 - (2^{-n} y_n)^2}}{2}}$$

Αλγόριθμος:

$$(*) \begin{cases} y_1 = 2 \\ y_{n+1} = 2^{n+1} \sqrt{\frac{1 - \sqrt{1 - (2^{-n} y_n)^2}}{2}}, n=1, 2, \dots \end{cases}$$

- Λόγω τις αφαιρέσεις σχεδόν ίσων αριθμών που γίνεται στον παραπάνω αλγόριθμο, αυτός (ο αλγόριθμος) είναι ασταθής!

- Για να καταλήξω σε ευσταθή αλγόριθμο πρέπει να προσπαθήσω να αποφύγω την αφαίρεση (σχεδόν ίσων αριθμών)

Ερώτημα: Πώς μπορούμε να αποφύγουμε την αφαίρεση σχεδόν ίσων αριθμών σε αυτόν τον αλγόριθμο?

- Έχουμε την εξής αφαίρεση,

$$1 - \sqrt{1 - (z^{-n}y_n)^2} = \frac{(a-b)(a+b)}{a+b} = \frac{a-b}{a+b}$$

$$= \frac{1 - [1 - (z^{-n}y_n)^2]}{1 + \sqrt{1 - (z^{-n}y_n)^2}} = \frac{(z^{-n}y_n)^2}{1 + \sqrt{1 - (z^{-n}y_n)^2}}$$

Αντικαθιστώντας στην (*) παίρνουμε,

$$\begin{cases} y_1 = z \\ y_{n+1} = \sqrt{\frac{z}{1 + \sqrt{1 - (z^{-n}y_n)^2}} y_n} \end{cases}$$

Ευσταθής Αλγόριθμος

Παράσταση αριθμών ως προς οποιαδήποτε βάση

- Στην καθημερινή ζωή χρησιμοποιούμε το δεκαδικό σύστημα.

Βάση : 10Ψιφία : 0, 1, ..., 9- Παράδειγμα:

$$3.14159 = 3 \cdot 10^0 + 1 \cdot 10^{-1} + 4 \cdot 10^{-2} + 1 \cdot 10^{-3} + 5 \cdot 10^{-4} + 9 \cdot 10^{-5}$$

Γενικά: Εστω $a_N, a_{N-1}, \dots, a_0, a_{-1}, a_{-2}, \dots$
δεκαδική ψηφία

Τότε

$$(a_N a_{N-1} \dots a_0 . a_{-1} a_{-2} \dots)_{10} =$$

Όταν χωρίσω το
ακέραιο από το
κλασματικό μέρος του
αριθμού μιλώ για
σταθερή υποδιαστολή

$$= a_N \cdot 10^N + a_{N-1} \cdot 10^{N-1} + \dots + a_0 \cdot 10^0 + a_{-1} \cdot 10^{-1} + a_{-2} \cdot 10^{-2} + \dots$$

ακέραιο μέρος πάντα πεπερασμέ νο
--

• Ακέραιο μέρος : $a_n a_{n-1} \dots a_0$, είναι η τιμή του πολυωνύμου $p(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_1 x + a_0$ στο σημείο $x=10$.

• Κλασματικό μέρος : $a_{-1} a_{-2} \dots$, είναι η τιμή της δυναμοσειράς $\sum_{k=1}^{\infty} a_{-k} x^k$ για $x = \frac{1}{10}$.

- Η σειρά μπορεί να έχει πεπερασμένο ή άπειρο πλήθος όρων.

- Παράδειγμα μη μοναδικότητας της παράστασης:

$$4.130 = 4.12999\dots = 4.12\bar{9}$$

Γιατί ισχύει?

$$\left(\begin{array}{l} \frac{1}{3} = 0.333\dots \\ \times 3 \rightarrow 1 = 0.9999\dots \end{array} \right)$$

→ Γενικά : $\sum_{i=0}^{\infty} \omega^i = \frac{1}{1-\omega}$ για $|\omega| < 1$

$$\left(\sum_{i=k}^{\infty} \omega^i = \frac{\omega^k}{1-\omega} \right)$$

Για το $4.12\bar{9}$ έχω:

$$9 \cdot \sum_{i=1}^{\infty} 10^{-i} = 9 \cdot \frac{10^{-1}}{1-10^{-1}} = 9 \cdot \frac{\frac{1}{10}}{\frac{9}{10}} = 1$$

Γενικά : $(b-1) \sum_{i=1}^{\infty} b^{-i} = 1$

- Για να έχουμε μοναδικότητα απαιτούμε:

Για κάθε $k_0 \in \mathbb{N}$ υπάρχει $k \geq k_0$ τ.ω. $a_{-k} \neq 0$

• Σύστημα με βάση $b \geq 2, b \in \mathbb{N}$

Βάση : b

Ψηφία : $0, 1, 2, \dots, b-1$

a_k ψηφία,

$$\pm (a_n \dots a_0, a_{-1}, a_{-2} \dots)_b = \pm (a_n b^n + \dots + a_0 b^0 + a_{-1} b^{-1} + a_{-2} b^{-2} + \dots)$$

Παράδειγμα :

$$(100110.11)_2 = 1 \cdot 2^5 + 1 \cdot 2^2 + 1 \cdot 2^1 + 1 \cdot 2^{-1} + 1 \cdot 2^{-2} = \dots = (38.75)_{10}$$

i) Μετατροπή από ένα σύστημα με βάση b στο δεκαδικό.

α) Ακέραιων αριθμών :

Παράδειγμα : $(53473)_8 =$

$$= 5 \cdot 8^4 + 3 \cdot 8^3 + 4 \cdot 8^2 + 7 \cdot 8^1 + 3 \cdot 8^0 = \dots =$$

$$= (22331)_{10}$$



- Ο πιο εύχρηστος τρόπος να γίνουν οι πράξεις στο \otimes είναι να βγάλω το 8 όσες φορές μπορώ κοινό παράγοντα.

$$\rightarrow 3 + 8(7 + 8(4 + 8(3 + 8 \cdot 5)))$$

Σχήμα Horner

Γενικά: $P(x) = a_N x^N + a_{N-1} x^{N-1} + \dots + a_1 x + a_0 =$

$$= a_0 + x(a_1 + x(a_2 + \dots + x(a_{N-1} + x a_N) \dots))$$

και κάνουμε τις πράξεις από "μέσα" προς τα "έξω".

$$y \leftarrow a_N$$

για $i = N-1, \dots, 0$

$$y \leftarrow a_i + xy$$

flip.

β) Κλασματικών αριθμών x , ($0 < x < 1$)

Παράδειγμα $(.11)_2 = 1 \cdot 2^{-1} + 1 \cdot 2^{-2} = 1/2 + 1/4 = (0.75)_{10}$

ii) Μετατροπή από το δεκαδικό σε ένα σύστημα με βάση 8.

α) Ακέραιων αριθμών

- Βασίζεται στον αλγόριθμο της διαίρεσης.

Παράδειγμα: Μετατροπή του $(369)_{10}$ στο οκταδικό σύστημα.

$$(369)_{10} = (\dots a_2 a_1 a_0)_8 =$$

$$= a_0 + 8 \underbrace{(a_1 + 8(a_2 + \dots))}_{\text{ακέραιος}} \rightarrow n$$

↓
0

$$\text{Άρα, } 369 \div 8 = 8 \cdot n + 0$$

→ Οπότε a_0 και $a_1 + 8(\dots)$ είναι το υπόλοιπο και το πηλίκο, της διαίρεσης $369 : 8$.

Παράδειγμα:

$$\begin{array}{r|l} 369 & 8 \\ \hline 49 & 46 \\ \hline \textcircled{1} & \end{array} \rightarrow \begin{cases} a_0 = 1 \\ (46)_{10} = a_1 + 8(\dots) \end{cases}$$

$$\begin{array}{r|l} 46 & 8 \\ \hline 6 & 5 \\ \hline \end{array} \rightarrow \begin{cases} a_1 = 6 \\ a_2 + 8 \underbrace{(a_3 + \dots)}_{=0} = 5 \end{cases}$$

Συμπέρασμα: $a_0 = 1, a_1 = 6, a_2 = 5, a_i = 0, i \geq 3$

$$(369)_{10} = (561)_8$$

$$\text{Επιπέλευση, } (561)_8 = 5 \cdot 8^2 + 6 \cdot 8 + 1 = \dots = (369)_{10}$$

β) Κλασματικών αριθμών

0 < x < 1 x στο δεκαδικό σύστημα

Μετατροπή του x σε σύστημα με βάση b.

$$x = (.a_{-1}a_{-2}\dots)_b$$

$$= a_{-1}b^{-1} + a_{-2}b^{-2} + \dots$$

$$\Rightarrow bx = \underbrace{a_{-1}}_{\substack{\uparrow \\ \text{πολλαπλασιάσω} \\ \text{με } b.}} + a_{-2}b^{-1} + a_{-3}b^{-2} + \dots$$

↓ Άρα a_{-1} είναι το ακέραιο μέρος του bx .

- Παράδειγμα: Μετατροπή του $x = (.372)_{10}$ στο δυαδικό σύστημα.

$$(.372)_{10} = (.a_{-1}a_{-2}\dots)_2$$

Έχουμε,

$$2x = 0.744, \text{ άρα } a_{-1} = 0, \gamma_1 := 0.744$$

$$2\gamma_1 = 1.488, \text{ άρα } a_{-2} = 1, \gamma_2 := 0.488$$

$$2\gamma_2 = 0.976, \text{ άρα } a_{-3} = 0, \gamma_3 := 0.976$$

$$2\gamma_3 = 1.952, \text{ άρα } a_{-4} = 1, \gamma_4 := 0.952$$

⋮

Επομένως :

$$(0.372)_{10} = (0.0101\dots)_2$$

- Παρατήρηση : Είναι δυνατόν το πλήθος των μη μηδενικών ψηφίων στην παράσταση ενός κλασματικού αριθμού να είναι πεπερασμένο σε ένα σύστημα και άπειρο σε άλλο σύστημα. (Για ρητούς)

Ισχυρισμός :

$$\sum_{n=1}^{\infty} \left(\frac{1}{2^{4n}} + \frac{1}{2^{4n+1}} \right) = \frac{1}{10}$$

Άρα,

$$\frac{1}{10} = \underbrace{2^{-4} + 2^{-5}}_{n=1} + \underbrace{2^{-8} + 2^{-9}}_{n=2} + \underbrace{2^{-12} + 2^{-13}}_{n=3} + \dots$$

$$(0.1)_{10} = (0.0001100110011\dots)_2 = (0.000\overline{1100})_2$$

Αριθμοί μηχανής

Έστω $x \in \mathbb{R}$, $x \neq 0$

- Σε ένα σύστημα με βάση b , ο x μπορεί να γραφεί στην μορφή

$$\textcircled{*} x = \pm \cdot d_1 d_2 \dots \cdot b^e$$

με $d_i \neq 0$,

d_i ψηφία ως προς την βάση b και e κατάλληλος εκθέτης.

- Η μορφή $\textcircled{*}$ λέγεται (κανονική) μορφή κινητής υποδιαστολής.

Το σύνολο των αριθμών μηχανής $M = M(b, t, L, U)$ χαρακτηρίζεται από τις παραμέτρους:

- b = βάση του αριθμητικού συστήματος
- t = ακρίβεια = το πλήθος των ψηφίων του κλάσματος του αριθμού.

- L = κάτω φράγμα
 - U = άνω φράγμα
- του εκθέτη e του b
($L \leq e \leq U$)

όπου L, U ακέραιοι και $L \leq -U$

→ Κάθε $x \in M$, $x \neq 0$, είναι της μορφής

$$\textcircled{+} x = \pm \cdot d_1 \dots d_t \cdot b^e$$

με $d_i \neq 0$ και $L \leq e \leq U$

→ Οι αριθμοί μηχανής είναι το μηδέν και όλοι οι αριθμοί της μορφής \oplus

Το σύνολο M είναι πεπερασμένο (\Rightarrow άρα μπορώ να διατάξω τους αριθμούς του)

• Μέγιστο στοιχείο του M :

$$d_i = b-1, i=1, \dots, t$$

$$e = u$$

• Μικρότερο θετικό στοιχείο του M :

$$0.100\dots 0 \cdot b^L$$

• Ελάχιστο στοιχείο του M (με αρνητικό πρόσημο):

$$d_i = b-1, i=1, \dots, t$$

$$e = u.$$

— Η απόσταση διαδοχικών αριθμών μηχανής δεν είναι σταθερή.

$$\text{Ισχυρισμός: } \sum_{n=1}^{\infty} \left(\frac{1}{2^{4n}} + \frac{1}{2^{4n+1}} \right) = \frac{1}{10}$$

$$\begin{aligned} (\text{Απόδειξη}) \Rightarrow \sum_{n=1}^{\infty} \left(\frac{1}{2^{4n}} + \frac{1}{2^{4n+1}} \right) &= \sum_{n=1}^{\infty} \left(1 + \frac{1}{2} \right) \frac{1}{2^{4n}} = \\ &= \frac{3}{2} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{2^{4n}} = \frac{3}{2} \sum_{n=1}^{\infty} \left(\frac{1}{16} \right)^n = \frac{3}{2} \frac{\frac{1}{16}}{1 - \frac{1}{16}} = \\ &= \frac{3}{2} \frac{\frac{1}{16}}{\frac{15}{16}} = \frac{3}{2} \cdot \frac{1}{15} = \frac{1}{10} \end{aligned}$$

* Συνέχεια, Αριθμοί Μηχανής

- Το M δεν είναι κλειστό ως προς τον πολλαπλασιασμό, δηλ.

$$x, x^* \in M \not\Rightarrow x x^* \in M$$

Παράδειγμα: $.100\dots 0 \cdot b^L \cdot .100\dots 0 \cdot b^L \notin M$

- Το M δεν είναι κλειστό ως προς την πρόσθεση, δηλαδή

$$x, x^* \in M \not\Rightarrow x + x^* \in M$$

→ Όμοια σε αφαίρεση και διαίρεση.

Παράδειγμα: $b=10, t=5$

$$\frac{1}{10^5} = .00001 \in M$$

$$1 + 10^{-5} = 1.00001 = \underbrace{.100001}_{6 > t} \text{ άρα } \notin M$$

• Μας ενδιαφέρει το M να είναι όσο πιο πυκνό και όσο πιο ευρύ γίνεται, δηλαδή να έχει:

- μεγάλο t
- μεγάλο διάστημα $[L, U]$

• Προσέγγιση αριθμών με αριθμούς μηχανής :

i. Αν $|x| > .d_1d_2 \dots d_t \cdot b^u$, $d_i = b-1$ για $i=1, \dots, t$

τότε παίρνουμε υπερχείλιση (overflow): σταματούν οι υπολογισμοί.

→ Τέτοιοι αριθμοί δεν προσεγγίζονται.

ii. Αν $0 < |x| < .100 \dots 0 \cdot b^L$, τότε έχουμε υπερχείλιση.

→ Τότε κατά κανόνα ο x προσεγγίζεται με το μηδέν και οι υπολογισμοί συνεχίζονται.

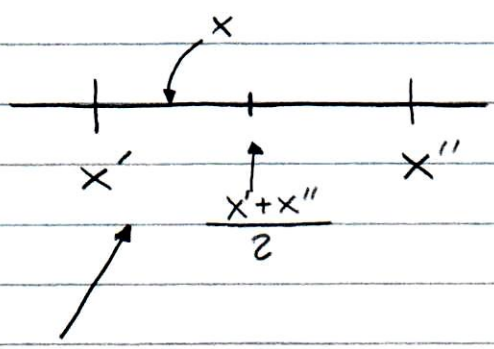
iii. Αν $.100 \dots 0 \cdot b^L \leq |x| \leq$ μέγιστο στοιχείο του M
τότε ο x προσεγγίζεται με τον αριθμό $fl(x)$.

- Συνήθως ισχύει ότι,

$$\textcircled{1} |x - fl(x)| \leq |x - y| \quad \forall y \in M,$$

→ δεν υπάρχει κανένας αριθμός μηχανής που να απέχει λιγότερο από όσο απέχει ο $fl(x)$ του x .

π.χ. (Σχηματικά) :



(Η διαδικασία αυτή ονομάζεται στρογγύλευση).

- $x', x'' \in M$ διαδοχικοί
- Αν $x < \frac{x'+x''}{2}$ τότε προσεγγίζω τον x με τον x' .
- Αν $x > \frac{x'+x''}{2}$ τότε προσεγγίζω το x με x'' .
- Αν $x = \frac{x'+x''}{2}$ τότε επιλέγω x' ή x'' .

• Ισχυρισμός: Αν ισχύει η (1), τότε,
 απόλυτο σφάλμα

σχετικό σφάλμα $\left\{ \left| \frac{fl(x) - x}{x} \right| \leq \frac{1}{2} \delta^{1-\epsilon} \right.$ (για $x \neq 0$) (2)

Απόδειξη του (2):

α) Αν $fl(x) = x$ (δηλαδή $x = x'$ ή $x = x''$) τότε η (2) είναι προφανής

β) Αν $x \notin M$, τότε υπάρχουν διαδοχικοί αριθμοί $x', x'' \in M$ π.ω. $x' < x < x''$. Προφανώς

$$|fl(x) - x| \leq \frac{x'' - x'}{2}$$

οπότε, $\left| \frac{fl(x) - x}{x} \right| \leq \frac{|x'' - x'|}{2|x|}$

οι απόλυτες τιμές δεν παίρνουν κάποιο ρόλο εδώ.

Έστω ότι $x > 0$ (όμοια για $x < 0$),

$$x = .d_1 d_2 \dots d_t \underbrace{d_{t+1} \dots}_{x \notin M} \cdot b^k, \quad L \leq k \leq U$$

→ Τότε

$$x' = .d_1 d_2 \dots d_t \cdot b^k, \quad d_t \neq 0$$

$$x'' = (.d_1 d_2 \dots d_t + b^{-t}) \cdot b^k$$

Επομένως,

$$x'' - x' = b^{k-t}$$

← Η διαφορά διαδοχικών αριθμών μηχανής δεν είναι σταθερή.

Παράδειγμα:

5 δεκαδικά ψηφία,

$$x = 0.34572 \mid 1383$$

$$x' = 0.34572$$

$$x'' = 0.34573$$

$$x' < x < x''$$

Άρα,

$$\frac{|fl(x) - x|}{|x|} \leq \frac{b^{k-t}}{2x}$$

βιβλίο σελ. 8

Τώρα,

$$x \geq .1 \cdot b^k$$

$$\text{άρα, } \frac{|fl(x) - x|}{|x|} \leq \frac{b^{k-t}}{2 \cdot 0.1 \cdot b^k} =$$

$$= \frac{b^{k-t}}{2 \cdot b^{k-1}} = \frac{1}{2} b^{1-t} \Rightarrow \left| \frac{fl(x) - x}{x} \right| \leq \frac{1}{2} b^{1-t}$$

ως προς την βάση $b \geq 2$.

Άρα αν,

$$(1) \quad |fl(x) - x| \leq |x - y| \quad \forall y \in M,$$

τότε

$$(2) \quad \left| \frac{fl(x) - x}{x} \right| \leq \frac{1}{2} b^{1-t}$$

- Στον $fl(x)$ οδικούμαστε από τον x είτε με στρογγύλευση είτε με αποκοπή. Όταν κάνουμε στρογγύλευση ισχύει η (1).

• Στρογγύλευση: π.χ. $b=10, t=5$

$$x = .a_1 a_2 \dots a_5 a_6 \dots \cdot 10^k$$

• Αν $a_6 \geq 5$, τότε $fl(x) = x'' = (.a_1 a_2 \dots a_5 + 10^{-5}) \cdot 10^k$

• Αν $a_6 < 5$, τότε $fl(x) = x' = .a_1 a_2 \dots a_5 \cdot 10^k$

(Αν $a_6 = 5$ και $a_i = 0$ για $i \geq 7$, τότε μπορούμε να επιλέξουμε ως $fl(x)$ είτε τον x' είτε τον x'').

- Εναλλακτικός τρόπος υπολογισμού του $fl(x)$: αποκοπή

→ Η στρογγύλευση δίνει καλύτερα αποτελέσματα από την αποκοπή.

$$\text{π.χ. } x = 1.1\bar{9} \rightarrow \text{με στρογγύλευση, } fl(x) = 1.2$$

$$\rightarrow \text{με αποκοπή, } fl(x) = 1.1$$

- Αντίστοιχη της (2) (στην αποκοπή) είναι τώρα η

$$(3) \quad \left| \frac{fl(x) - x}{x} \right| \leq b^{1-t} \quad (\text{χωρίς το } 1/2)$$

- Συμπέρασμα και για τις δύο περιπτώσεις (αποκοπή ή στρογγύλευση).

Έχουμε,

$$\left| \frac{fl(x) - x}{x} \right| \leq u$$

$$u = \begin{cases} 1/2 b^{1-t}, & \text{για στρογγύλευση} \\ b^{1-t}, & \text{για αποκοπή} \end{cases}$$

u = μοναδιαίο σφάλμα στρογγύλευσης.

Πράξεις : $* \in \{+, -, \times, :\}$

Υπόθεση : Δεδομένων αριθμών x, y προσεγγίζω με αριθμούς μηχανής άρα $fl(x), fl(y)$.

$$\text{και } z = fl(fl(x) * fl(y))$$

→ αυτή η πράξη δεν γίνεται ακριβώς, παρόλα αυτά είναι πολύ κοντά στο ακριβές αποτέλεσμα.

- Παράδειγμα : $b = 10, t = 5, u = -L = 10$

- Έστω ότι κάνω στρογγύλευση

Αριθμοί : $a_1 = 1$	$\rightarrow .1 \cdot 10^1$	$a_1, a_2, a_3 \in M$
$a_2 = 3 \cdot 10^{-5}$	$\rightarrow .3 \cdot 10^{-4}$	
$a_3 = 3 \cdot 10^{-5}$	$\rightarrow .3 \cdot 10^{-4}$	

Τότε, (αφού $a_1 \in M$ $a_1 = fl(a_1)$)

$$fl(a_1 + a_2) = fl(1.00003) = 1 = a_1$$

$$\text{Άρα } \rightarrow fl(fl(a_1 + a_2) + a_3) = 1$$

- Αλλά $a_2 + a_3 = 6 \cdot 10^{-5} \in M$

$$fl(a_1 + (a_2 + a_3)) = \text{(παραλείνω το } fl \text{ γιατί είναι ίδιοι αριθμοί μηχανής)}$$

$$= fl(1 + 6 \cdot 10^{-5}) = fl(1.00006) = .10001 \cdot 10^1 = 1.0001$$

- Διαφορετικά αποτελέσματα!

Συμπέρασμα: Έχει σημασία η σειρά με την οποία γίνονται οι προσθέσεις για τον υπολογισμό ενός αθροίσματος στον υπολογιστή!

• Για κάθε $0 < |x| < 5 \cdot 10^{-5}$ έχουμε $fl(1 + fl(x)) = 1$

(Γενικά, για $0 < |x| < \frac{1}{2} \beta^{1-t}$ έχουμε $fl(1 + fl(x)) = 1$)

$\left(\frac{1}{2} \beta^{1-t} = \begin{array}{l} \text{έφικτον της μηχανής} \\ \text{μηδέν της μηχανής} \end{array} \right)$

↳ Βιβλίο σελ. 11.

• Επιρροή των σφαλμάτων στρόγγυλευσης στους υπολογισμούς

→ $x, y, x * y$ αριθμοί στο εύρος των αριθμών μηχανής, μη μηδενικοί,

$$\left| \frac{\text{fl}(\text{fl}(x) * \text{fl}(y)) - x * y}{x * y} \right|$$

08/03/2018

• Επιρροή των σφαλμάτων στρόγγυλευσης στους υπολογισμούς

$* \in \{+, -, \times, \div\}$

$x, y, x * y$ μη μηδενικοί αριθμοί στο εύρος των αριθμών μηχανής

Ζητούμενο : Εκτίμηση (της απόλυτης τιμής) του σχετικού σφάλματος,

$$\frac{\text{fl}(\text{fl}(x) * \text{fl}(y)) - x * y}{x * y}$$

Γνωρίζω ότι:

$$(*) \left| \frac{\text{fl}(x) - x}{x} \right| \leq u$$

• Δύο βοηθητικές παρατηρήσεις:

1. Η $(*)$ γράφεται στη μορφή

$$f(x) = x(1+\varepsilon) \quad \text{με } \varepsilon = \varepsilon(x) \\ \text{τ.ω. } |\varepsilon| \leq u$$

με $\varepsilon := \frac{f(x) - x}{x}$ έχουμε και τα δύο ζητούμενα.

2. Αν ε_i , $1 \leq i \leq m$, ικανοποιούν τις $|\varepsilon_i| \leq u < 1$, τότε υπάρχει ε , με $|\varepsilon| \leq u$, τ.ω.

$$\prod_{i=1}^m (1 + \varepsilon_i) = (1 + \varepsilon)^m$$

Απόδειξη: Θέτω $\lambda := \prod_{i=1}^m (1 + \varepsilon_i)$ και έχω

$$(1-u)^m \leq \lambda \leq (1+u)^m$$

- Θεωρούμε τη συνεχή συνάρτηση $f(x) = (1+x)^m$ και παρατηρούμε ότι

$$f(-u) \leq \lambda \leq f(u)$$

Άρα σύμφωνα με το θεώρημα της ενδιάμεσης τιμής, υπάρχει $\varepsilon \in [-u, u]$ τ.ω. $\lambda = f(\varepsilon)$.

- Άρα για αριθμούς x, y με

$$fl(x) = x(1 + \varepsilon_1)$$

$$fl(y) = y(1 + \varepsilon_2)$$

a) Πολλαπλασιασμός:

$$z = fl(fl(x) \cdot fl(y)) = fl(xy(1 + \varepsilon_1)(1 + \varepsilon_2)) =$$

$$= xy(1 + \varepsilon_1)(1 + \varepsilon_2)(1 + \varepsilon_3) = xy(1 + \varepsilon)^3$$

$$\mu\epsilon |\varepsilon_1|, |\varepsilon_2|, |\varepsilon_3|, |\varepsilon| \leq u$$

Άρα,

$$\left| \frac{z - xy}{xy} \right| = \left| \frac{xy(1 + \varepsilon)^3 - xy}{xy} \right| =$$

$$= |(1 + \varepsilon)^3 - 1| = |3\varepsilon + 3\varepsilon^2 + \varepsilon^3| \leq 3u + \frac{3u^2}{4}$$

↖ πολύ μικρός

• Συμπέρασμα: Το σχετικό σφάλμα στον πολλαπλασιασμό είναι το πολύ τριπλάσιο του μοναδιαίου σφάλματος στρωγγύλευσης.

b) Διαίρεση:

$$z = fl\left(\frac{fl(x)}{fl(y)}\right) = fl\left(\frac{x(1 + \varepsilon_1)}{y(1 + \varepsilon_2)}\right) = \frac{x(1 + \varepsilon_1)}{y(1 + \varepsilon_2)}(1 + \varepsilon_3) =$$

$$= \frac{x}{y}(1 + \varepsilon)^2 \cdot \frac{1}{1 + \varepsilon_2}$$

Έχουμε,

$$\frac{1}{1+\varepsilon_2} = 1+\delta \quad (\Rightarrow) \quad \delta = -\frac{\varepsilon_2}{1+\varepsilon_2}$$

$$\text{Άρα } |\delta| = \frac{|\varepsilon_2|}{|1+\varepsilon_2|} \leq \frac{u}{1-u} = u + o(u^2)$$

→ θέλω την μέγιστη τιμή του

Επομένως,

$$\left| \frac{z - x/y}{x/y} \right| = \left| (1+\varepsilon)^2(1+\delta) - 1 \right| =$$

$$= \left| 2\varepsilon + \delta + \varepsilon^2 + 2\varepsilon\delta + \delta\varepsilon^2 \right|$$

$\leq 3u + o(u^2)$ $\rightarrow o(u^2)$ $\rightarrow \leq 2(u + o(u^2))$
 $\rightarrow \leq (u + o(u^2))u^2$

$$\rightarrow \leq 3u + o(u^2)$$

γ) Πρόσθεση - Αφαίρεση

$$z = fl(fl(x) + fl(y)) = fl(x(1+\varepsilon_1) + y(1+\varepsilon_2)) =$$

$$= x \underbrace{(1+\varepsilon_1)(1+\varepsilon_3)}_{(1+\varepsilon)^2} + y \underbrace{(1+\varepsilon_2)(1+\varepsilon_3)}_{(1+\delta)^2}$$

$$\mu\epsilon \quad |\varepsilon|, |\delta| \leq u$$

$$\text{Άρα, } z = x(1+\varepsilon)^2 + y(1+\delta)^2 \leq (x+y) + 2x\varepsilon + 2y\delta \Rightarrow$$

$$\frac{z - (x+y)}{x+y} \leq 2 \frac{x\varepsilon + y\delta}{x+y} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \left| \frac{z - (x+y)}{x+y} \right| \approx 2 \frac{|x\epsilon + y\delta|}{|x+y|} \leq 2 \frac{|x| + |y|}{|x+y|} \cdot \mu$$

• 1^η Περίπτωση: x, y ομόσημοι,

Τότε $|x+y| = |x| + |y|$, οπότε

$$\left| \frac{z - (x+y)}{x+y} \right| \leq 2\mu$$

• 2^η Περίπτωση: x, y ετερόσημοι,

- Στην χειρότερη περίπτωση $\epsilon = -\delta$ και $|\epsilon| = \mu$, οπότε

$$\left| \frac{x\epsilon + y\delta}{x+y} \right| \approx \frac{|x-y|}{|x+y|} \mu$$

- Αυτός ο παράγοντας μπορεί να γίνει πολύ μεγάλος όταν αφαιρούμε σχεδόν ίσους αριθμούς.

- Τα σφάλματα στρογγύλευσης μπορούν να έχουν καταστροφική επίπτωση στην αφαίρεση σχεδόν ίσων αριθμών.

• Συμπέρασμα: Πρέπει να αποφεύγουμε την αφαίρεση σχεδόν ίσων αριθμών (ή να την κάνουμε με μεγαλύτερη ακρίβεια).

- Παρατήρηση: Η αφαίρεση σχεδόν ίσων αριθμών
μηχονίς γίνεται χωρίς πρόβλημα:

$$z = fl(x+y) = (x+y)(1+\epsilon)$$

$$\Rightarrow \left| \frac{z - (x+y)}{x+y} \right| = |\epsilon| \leq u.$$

Παράδειγμα:

$b = 10, t = 5, U = -L = 10$, στρωγγύλευση

$$x = .45142708$$

$$y = -.45115944$$

$$x+y = .26764 \cdot 10^{-3} \text{ (Ακριβές αποτέλεσμα)}$$

$$fl(x) = .45143$$

$$fl(y) = -.45116$$

$$\text{Έχουμε: } z = fl(fl(x) + fl(y)) = fl(.45143 - .45116) =$$

$$= .00027 = .27 \cdot 10^{-3}$$

↳ ένδειξη αφαίρεσης σχεδόν ίσων αριθμών.

Έχουμε,

$$\left| \frac{z - (x+y)}{x+y} \right| \approx 88 \cdot 10^{-4} \text{ (88 φορές πιο μεγάλο)}$$

Αν ήταν ορόσημο $\rightarrow 2u = 10^{-4}, u = \frac{1}{2} b^{1-t} = \boxed{\frac{1}{2} 10^{-4}}$

- Πως μπορούμε να αποφύγουμε την αφαίρεση σχεδόν ίσων αριθμών,

1^ο Παράδειγμα : $b=10, t=10$

$$\sqrt{7298} - \sqrt{7297} \stackrel{\substack{\uparrow \\ \text{από υπολογιστή}}}{=} .5628470000 \cdot 10^{-2} \quad \leftarrow \text{λάθος}$$

Πως να το αποφύγω :

$$\sqrt{x} - \sqrt{y} = \frac{(\sqrt{x} - \sqrt{y})(\sqrt{x} + \sqrt{y})}{\sqrt{x} + \sqrt{y}} = \frac{x - y}{\sqrt{x} + \sqrt{y}}$$

Άρα,

$$\sqrt{7298} - \sqrt{7297} = \frac{1}{\sqrt{7298} + \sqrt{7297}} =$$

$$= .5628468294 \cdot 10^{-2} \quad \text{πολύ καλύτερη προσέγγιση.}$$

2^ο Παράδειγμα : Θέλουμε να υπολογίσουμε τις τιμές της συνάρτησης $f(x) = x - \sin x$ για $|x|$ μικρό.

- $x, \sin x$ ομόσημα
- $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin x}{x} = 1$

- Άρα έχουμε πρόβλημα αφαίρεσης σχεδόν ίσων αριθμών.

Πώς το λύνουμε:

• Ανάπτυγμα Taylor,

$$\sin x = x - \frac{x^3}{6} + \varepsilon(x) \quad \mu \varepsilon \quad |\varepsilon(x)| \leq \frac{|x|^5}{120}$$

$$\text{Άρα } f(x) \approx \frac{x^3}{6}$$

Σφάλματα στον υπολογισμό αθροισμάτων:

- Θα μελετήσουμε την επίρροη σφαλμάτων στο σχήμα της λύσης λόγω αριθμητικής κινιτής υποδιαστολής με πεπερασμένη ακρίβεια, στον υπολογισμό αθροισμάτων.

Παράδειγμα:

$$S_n = 1 + \sum_{k=1}^n \frac{1}{k^2+k}, \quad n \in \mathbb{N}$$

- Έχουμε $\frac{1}{k^2+k} = \frac{1}{k(k+1)} = \frac{1}{k} - \frac{1}{k+1}$, οπότε

$$\begin{aligned} S_n &= 1 + (1 - 1/2) + (1/2 - 1/3) + \dots + (1/n - 1/(n+1)) = \\ &= 2 - \frac{1}{n+1} \quad (\text{τελεσκοπικό άθροισμα}) \end{aligned}$$

Η ακολουθία $(S_n)_{n \in \mathbb{N}}$ είναι αύξουσα και τείνει στο 2.

Άρα, $\boxed{S_{9999} = 1.9999}$, ακριβές αποτέλεσμα

1^{ος} Αλγόριθμος : Προσθέτω από τον μεγαλύτερο προς τον μικρότερο όρο (όλοι οι όροι είναι θετικοί)

$$S_0 = 1, \quad S_k = S_{k-1} + \frac{1}{k(k+1)}, \quad k=1, \dots, m$$

Με $b=10, t=10$, παίρνουμε $\tilde{S}_{9999} = 1.999899972$

2^{ος} Αλγόριθμος : Προσθέτω από τον μικρότερο προς τον μεγαλύτερο όρο:

$$\begin{cases} T_0 = \frac{1}{n(n+1)} \\ T_k = T_{k-1} + \frac{1}{(n-k)(n-k+1)}, \quad k=1, \dots, n-1 \\ T_n = T_{n-1} + 1 \end{cases}$$

Προφανώς $T_n = S_n$.

Με $b=10, t=10$ παίρνουμε

$$\tilde{T}_{9999} = 1.999900000$$

- Ερώτημα : Γιατί με τον δεύτερο αλγόριθμο παίρνουμε καλύτερα αποτελέσματα;

Γενικότερα : Πώς υπολογίζω σωστά αθροίσματα?

- Παρατήρηση : Έστω $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ και $\varepsilon_1, \varepsilon_2 \in [-u, u]$.
Τότε υπάρχει $\varepsilon_3 \in [-u, u]$ τ.ω.

$$(*) \quad \lambda \varepsilon_1 + \mu \varepsilon_2 = (|\lambda| + |\mu|) \varepsilon_3$$

Απόδειξη του (*):

για $\lambda = \mu = 0$ είναι προφανές.

αλλιώς με

$$\varepsilon_3 = \frac{\lambda \varepsilon_1 + \mu \varepsilon_2}{|\lambda| + |\mu|} \quad \text{ικανοποιείται}$$

$$\begin{aligned} \text{η } (*) \text{ και } |\varepsilon_3| &= \frac{|\lambda \varepsilon_1 + \mu \varepsilon_2|}{|\lambda| + |\mu|} \leq \\ &\leq \frac{|\lambda| |\varepsilon_1| + |\mu| |\varepsilon_2|}{|\lambda| + |\mu|} \leq \frac{(|\lambda| + |\mu|) u}{(|\lambda| + |\mu|)} = u \end{aligned}$$

• Σφάλματα στον υπολογισμό αθροισμάτων

(a)
- Παρατήρηση: Έστω $\mu \in \mathbb{R}$ και $\varepsilon_1, \varepsilon_2 \in [-u, u]$. Τότε $\exists \varepsilon_3 \in [-u, u]$ τ.ω. $\lambda \varepsilon_1 + \mu \varepsilon_2 = (|\lambda| + |\mu|) \varepsilon_3$

• Πρόβλημα: Έστω $a_1, \dots, a_N \in M$.
Θέλουμε να υπολογίσουμε το άθροισμα,

$$S_N = \sum_{i=1}^N a_i$$

• Αλγόριθμος: $S_1 = a_1$
 $S_k = S_{k-1} + a_k, \quad k = 2, 3, \dots, N$

- Παιρνουμε π.σ προσεγγίσεις:

$$\tilde{S}_1 = S_1 = a_1, \quad \tilde{S}_k = fl(\tilde{S}_{k-1} + a_k), \quad k = 2, \dots, N$$

είναι ήδη αριθμοί μηχανής.

- Έχουμε,

$$\begin{aligned} \tilde{S}_2 &= fl(\tilde{S}_1 + a_2) = \underbrace{(a_1 + a_2)}_{S_2} (1 + \delta) = |S_2| \leq u \\ &= S_2 + S_2 \delta = S_2 + |S_2| \varepsilon_2 \quad \leftarrow \text{εφαρμογή παρατήρησης (a)} \\ &\mu \in |S_2|, |\varepsilon_2| \leq u \end{aligned}$$

Παρόμοια,

$$\begin{aligned} \tilde{S}_3 &= fl(\tilde{S}_2 + a_3) = (\tilde{S}_2 + a_3)(1 + \delta') = \\ &= (S_2 + |S_2| \varepsilon_2 + a_3)(1 + \delta') = \\ &= (S_3 + |S_2| \varepsilon_2)(1 + \delta') \\ &= S_3 + |S_2| \varepsilon_2 + S_3 \delta' + \underbrace{|S_2| \varepsilon_2 \cdot \delta'}_{\text{τάξης } O(u^2)} \\ &\quad \underbrace{(|S_2| + |S_3|)}_{\parallel} \varepsilon_3 \\ &\mu \in |S_3|, |\varepsilon_3| \leq u \end{aligned}$$

Άρα,

$$\hat{s}_3 \approx s_3 + (|s_2| + |s_3|) \varepsilon_3$$

↑
με σφάλμα τις τάξεις του ω^2 .

- ΣΥΝΕΧΙΖΟΝΤΑΣ ανάλογα παίρνουμε,

$$\hat{s}_N \approx s_N + (|s_2| + |s_3| + \dots + |s_N|) \varepsilon_N \quad \mu \in |\varepsilon_N| \leq \omega$$

↑
με σφάλμα τις τάξεις του ω^2 .

• Με ενδιαφέρει το σχετικό σφάλμα :

$$\frac{\hat{s}_N - s_N}{s_N} \approx \frac{|s_2| + \dots + |s_N|}{s_N} \varepsilon_N$$

$$\left| \frac{\hat{s}_N - s_N}{s_N} \right| \approx \frac{|s_2| + \dots + |s_N|}{|s_N|} |\varepsilon_N|$$

$$\leq \frac{|s_2| + \dots + |s_N|}{|s_N|} \omega$$

Αυτός ο λόγος μου δίνει την πληροφορία.

Με

$$\gamma_N := |s_2| + \dots + |s_N|$$

$$\text{και} \quad \rho_N := \frac{\gamma_N}{|s_N|}$$

έχουμε,

$$\left| \frac{s_N - S_N}{S_N} \right| \approx \frac{\delta_N |E_N|}{|S_N|} \leq \rho_N \mu$$

ρ_N : συντελεστής μετάδοσης του σχετικού σφάλματος προκύψουσας για τον αλγόριθμό μας.

- Αν ο ρ_N είναι μεγάλος αριθμός, τότε ο αλγόριθμος είναι ασταθής.
- Αν ένα ενδιαμέσο άθροισμα έχει απόλυτη τιμή πολύ μεγαλύτερη από την $|S_N|$, τότε ο ρ_N είναι μεγάλος.

Παράδειγμα : Προσέγγιση του e^{-x} για $x \gg 1$

Τα

$$S_N(x) = 1 - x + \frac{x^2}{2} + \dots + (-1)^N \frac{x^N}{N!}$$

είναι καλές προσεγγίσεις του e^{-x} για μεγάλο N .

Τώρα, για $x=100$ έχουμε $e^{-100} \approx 0$
ενώ,

$$s_1 = 1, s_2 = -99, s_3 = 4901, \\ s_4 \approx -161766 \text{ κλπ.}$$

→ Άρα ο αλγόριθμος είναι εντελώς ασταθής το ρ_N γίνεται πολύ μεγάλος.

Πώς αντιμετωπίζεται;

$$e^{-x} = \frac{1}{e^x} = \frac{1}{1+x+\frac{x^2}{2}+\dots}$$

αυτό υπολογίζεται εύκολα.

• Ειδική περίπτωση: $a_i > 0, i=1, \dots, N$

$$\begin{aligned} \text{Τότε, } \gamma_N &= S_2 + S_3 + \dots + S_N \\ &= (N-1)a_1 + (N-1)a_2 + \\ &\quad + (N-2)a_3 + (N-3)a_4 + \dots \\ &\quad + a_N \end{aligned}$$

← Δεν χρειάζονται οι απόλυτες τιμές αφού $a_i > 0$ και τα ενδιάμεσα αθροίσματα είναι θετικά.

- Παρατηρώ ότι: το γ_N ελαχιστοποιείται αν το $a_1, a_2 \leq a_3 \leq a_4 \leq \dots \leq a_N$

- Θέλω τους μεγαλύτερους συντελεστές να πολλαπλασιάζονται με μικρούς αριθμούς a_i .

- Το γ_N μεγιστοποιείται $a_1, a_2 \geq a_3 \geq a_4 \geq \dots \geq a_N$

• Κάθε άθροισμα με θετικούς και αρνητικούς όρους γράφεται ως διαφορά δύο αθροισμάτων με θετικούς όρους.

• Ευστάθεια αλγορίθμων

• Ένας αλγόριθμος λέγεται ασταθής, αν είναι ευαίσθητος σε σφάλματα στρογγύλευσης, δηλαδή αν μικρά σφάλματα που γίνονται κατά την παράσταση των αριθμών και τις πράξεις, είναι δυνατόν να επιφέρουν μεγάλες μεταβολές στο τελικό αποτέλεσμα.

• Ένας αλγόριθμος λέγεται ευσταθής αν τα τελικά αποτελέσματά του δεν επηρεάζονται πολύ από σφάλματα στρογγύλευσης που γίνονται σε κάθε βήμα του.

- Έχουμε ήδη δει πολλά παραδείγματα. Ας θυμηθούμε κάποια:

1. Υπολογισμός το e^{-x} για $x \gg 1$, από τον τύπο

$$e^{-x} = 1 - x + \frac{x^2}{2!} - \frac{x^3}{3!} + \dots$$

(ασταθής τρόπος)

- Αλλά ο υπολογισμός με τον τύπο,

$$e^{-x} = \frac{1}{e^x} = \frac{1}{1 + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3!} + \dots}$$

γίνεται με ευσταθή τρόπο.

$$2. I_n = \int_0^1 x^n e^{x-1} dx, \quad n=1, 2, \dots$$

$$\begin{cases} I_1 = 1/e \\ I_n = 1 - n I_{n-1}, \quad n=2, \dots \end{cases}$$

- Ασταθής αλγόριθμος. Είδαμε επίσης και ευσταθή αλγόριθμο για τον υπολογισμό των I_n .

3. Προσέγγιση του π

$$y_n = 2^n \sin \frac{\pi}{2^n}, \quad n \in \mathbb{N}$$

$$\begin{cases} y_1 = 2 \\ y_{n+1} = 2^{n+1} \sqrt{\frac{1}{2} (1 - \sqrt{1 - (2^{-n} y_n)^2})} \quad n=1, 2, \dots \end{cases}$$

Αφαίρεση σχεδόν ίσων αριθμών για μεγάλο n .

→ Ασταθής αλγόριθμος

$$\begin{cases} y_1 = 2 \\ y_{n+1} = \sqrt{\frac{2}{1 + \sqrt{1 - (2^{-n} y_n)^2}}} \cdot y_n, \quad n=1, 2, \dots \end{cases}$$

→ Ευσταθής αλγόριθμος

Κατάσταση προβλημάτων

- Λέμε ότι ένα πρόβλημα έχει καλή κατάσταση, αν μικρές μεταβολές στα δεδομένα του έχουν ως συνέπεια μικρή μεταβολή τις λύσεις του.
- Λέμε ότι ένα πρόβλημα έχει κακή κατάσταση, αν είναι δυνατόν μικρές μεταβολές στα δεδομένα του να έχουν ως συνέπεια μεγάλη μεταβολή τις λύσεις του.

Παράδειγμα:

$$(x-2)^6 = 0 \quad \text{Λύση: } x^* = 2 \text{ (πολλαπλότητα 6)}$$

$$(x-2)^6 = 10^{-6} \quad \text{Λύσεις: } x_k = 2 + \frac{1}{10} e^{\frac{2i\pi k}{6}},$$

$k = 0, 1, \dots, 5$

(Άσκηση 1.15)

Έχουμε,

$$|x_k - x^*| = \frac{1}{10} \underbrace{\left| e^{\frac{2i\pi k}{6}} \right|}_{=1}$$

$$\Rightarrow |x_k - x^*| = \frac{1}{10}$$

Κακή κατάσταση!

- Όμως, $(x-2)^6 = 0 \Leftrightarrow x-2 = 0$
 \hookrightarrow Πολύ καλή κατάσταση!