1.8. Классификация погрешностей вычислений. Корректность вычислительных задач и алгоритмов. Понятия устойчивости и обусловленности.

Причины возникновения погрешностей:

- 1) приближённость математической модели;
- 2) погрешность входных данных;
- 3) погрешность метода решения;
- 4) погрешность машинного округления.

Первые два вида — устранимые, последние два — неустранимые.

Пусть x — неизвестное точное значение, x^* — приближённое значение.

<u>Def. 1.</u> $\Delta(x^*) = |x - x^*|$ — абсолютная погрешность.

 $\overline{\text{Def. 2.}} \ \delta(x^*) = \Delta(x^*) / |x^*|$ — относительная погрешность.

Сами погрешности неизвестны, рассматривают их оценки сверху $\overline{\Delta}(x^*)$ и $\overline{\delta}(x^*)$.

Пусть x^* — приближённое условие задачи, y^* — её приближённое решение.

<u>Def. 3.</u> Задача называется вычислительно устойчивой, если $\forall \varepsilon > 0 \ \exists \delta > 0 \ | \ \Delta(x^*) \le \delta \Rightarrow \Delta(y^*) \le \varepsilon$ (непрерывность решения по входным данным).

Здесь δ (не путать с δ из Def. 2), по существу, представляет собой $\overline{\Delta}(x^*)$, а ε — $\overline{\Delta}(y^*)$.

$$\underline{\mathrm{Def.}\ 4.}\ \ \mathcal{V}_{\Delta} = \frac{\overline{\Delta}(y^*)}{\overline{\Delta}(x^*)} = \frac{\varepsilon}{\delta(\varepsilon)} \ \ -$$
 абсолютное число обусловленности.

$$\underline{\text{Def. 5.}} \ \mathcal{V}_{\delta} = \frac{\overline{\delta}(y^*)}{\overline{\delta}(x^*)}$$
 — относительное число обусловленности.

Задача хорошо обусловлена, если число обусловленности порядка 1 или меньше. Если оно >> 1, то задача плохо обусловлена. Обусловленность задачи — «чувствительность» погрешности решения к погрешности входных данных. Бесконечно плохо обусловленная задача — вычислительно неустойчива.

Def. 6. Задача называется корректной, если:

- 1) её решение существует и единственно;
- 2) она вычислительно устойчива.

Пример 1. Задача вычисления ранга матрицы:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad A^* = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \varepsilon \end{pmatrix}.$$

$$r_A = 1$$
, $r_{A^*} = 2$.

Задача вычислительно неустойчива.

<u>Пример 2.</u> Нахождение корней многочлена $(x-1)^4 - \varepsilon$. Кратные корни снижают обусловленность (при $\varepsilon = 0$ есть один 4-кратный корень; при малых, но ненулевых ε есть 4 однократных корня).

<u>Пример 3.</u> Пусть a — набор из N элементов (точный), a^* — его приближение.

$$S = \sum_{n=1}^{N} a_n, \quad S^* = \sum_{n=1}^{N} a_n^*.$$

$$\Delta(a^*) = \max_{n=1\cdots N} |a_n - a_n^*|.$$

$$\left|S\left|\mathcal{S}\left(S^{*}\right)=\Delta\left(S^{*}\right)=\right|S-S^{*}\right|=\left|\sum_{n=1}^{N}\left(a_{n}-a_{n}^{*}\right)\right|\leq N\Delta\left(a^{*}\right)=N\left\langle\left|a\right|\right\rangle\mathcal{S}\left(a^{*}\right)=\overline{\Delta}\left(S^{*}\right).$$

$$\delta(S^*) \leq \frac{N\langle |a| \rangle}{|S|} \delta(a^*) = \overline{\delta}(S^*).$$

$$\nu_{\Delta} = \frac{\overline{\Delta}(S^*)}{\Delta(a^*)} = N, \quad \nu_{\delta} = \frac{\overline{\delta}(S^*)}{\delta(a^*)} = \frac{N\langle |a| \rangle}{|S|} = \frac{\sum\limits_{n=1}^{N} |a_n|}{\left|\sum\limits_{n=1}^{N} a_n\right|}.$$

Пусть
$$x = -10$$
, $N = 10$, $a_n = \frac{x^n}{n!}$.

$$v_{\delta} = \frac{\sum\limits_{n=1}^{10} \frac{|x|^n}{n!}}{\left|\sum\limits_{n=1}^{10} \frac{x^n}{n!}\right|} pprox \frac{e^{|x|}}{e^{-|x|}} = e^{2|x|} = e^{20} \implies$$
 плохая обусловленность.

Пример 4.

$$I = \int_{a}^{b} f(x) dx, \quad I^* = \int_{a}^{b} f^*(x) dx.$$

$$\Delta(f^*) = \max_{x \in [a;b]} |f(x) - f^*(x)|.$$

$$\Delta(I^*) = \left|I - I^*\right| = \left|\int_a^b \left(f - f^*\right)(x) dx\right| \le \int_a^b \left|f(x) - f^*(x)\right| dx \le \Delta(f^*) \int_a^b dx = (b - a) \Delta(f^*) = \overline{\Delta}(I^*).$$

$$v_{\Delta} = \frac{\overline{\Delta}(I^*)}{\Delta(f^*)} = b - a.$$

Задача хорошо обусловлена по абсолютному числу, но плохо — по относительному (пример входа с большим относительным числом обусловленности — sin).