Вычислительная математика

Погрешности вычислений и численное дифференцирование

Цыбулин Иван (tsybulin@crec.mipt.ru (mailto:tsybulin@crec.mipt.ru))

Организация курса

- Курс рассчитан на 2 семестра
- В каждом семестре 2 контрольные полусеместровая на семинаре и семестровая на лекции
- После каждой контрольной сдача задания

БРС

- Посещение лекций 10 баллов
- Полусеместровая контрольная 20 баллов
- Семестровая контрольная 30 баллов
- Каждое задание 20 баллов
 - Решенные задачи из задавальника 10 баллов
 - Лабы по темам или задачи для программирования 10 баллов
- Активность на семинарах до 10 баллов
 - Работа у доски
 - Задачи после семинаров

Оценка = Баллы / 10 округленные вниз

Материалы

- Курс на сайте кафедры (https://mipt.ru/education/chair/computational_mathematics/study/materials/compmath/)
- Репозиторий с презентациями на GitHub (https://github.com/CompMathGroup/compmath-slides)
- Группа ВК (https://vk.com/mipt_compmath)

Предмет вычислительной математики

Разделы вычислительной математики

- Численный анализ
- Вычислительная линейная алгебра
- Численное решение диффуров

Для вычислительных задач ответом обычно является число, а также погрешность ответа.

Машинная арифметика

Вычислительная техника оперирует числами с конечным числом (двоичных) цифр (числа с плавающей точкой, floating-point values)

$$x=\pm\overline{1.b_1b_2\dots b_K}\cdot 2^e$$

Сравните с научной нотацией для записи чисел

$$x = 1.2345 \cdot 10^6$$

Числа в машинном представлении имеют фиксированное число значащих цифр K+1.

Погрешность машинного представления

Действительные числа в машинном представлении приходится округлять до K значящих цифр. при этом реальное число x находится где-то в диапазоне

$$x \in \left[X - \Delta X, X + \Delta X
ight], \qquad X = \pm \overline{1.b_1b_2\dots b_K} \cdot 2^e \ \Delta X \leqslant rac{1}{2}2^{-K} \cdot 2^e \leqslant |X| \cdot 2^{-K-1}$$

Относительная погрешность представления чисел в арифметике с плавающей точкой фиксированна:

$$rac{\Delta X}{|X|} \leqslant \delta = 2^{-K-1}$$

Одинарная и двойная точность

Стандартом IEEE определяются несколько форматов представления чисел в компьютере. Самыми распространенными являются

- одинарная точность, single precision (float в C). Имеет K=23 и обеспечивает относительную точность $\delta=2^{-24}pprox 5.96\cdot 10^{-8}$
- двойная точность, double precision (double в C). Имеет K=52 и обеспечивает относительную точность $\delta=2^{-53}pprox 1.11\cdot 10^{-16}$

Погрешность при вычислении функции

Пусть x^* — результат измерения величины x с погрешностью Δx (то есть $|x^*-x|\leqslant \Delta x$). Пусть также f(x) — некоторая функция. Интересует насколько y=f(x) может отличаться от $y^*=f(x^*)$.

Воспользуемся формулой Тейлора с остаточным членом в форме Лагранжа

$$f(x)=f(x^*)+f'(\xi)(x-x^*),\quad \xi\in[x,x^*]$$

Отсюда следует оценка $|y-y^*|\leqslant |f'(\xi)|\Delta x$, содержащая неизвестную точку ξ .

$$|y-y^*|\leqslant |f'(\xi)|\Delta x\leqslant \Delta x\cdot \max_{\xi\in [x^*-\Delta x,x^*+\Delta x]}|f'(\xi)|$$

Из формулы Тейлора в форме Коши

$$f(x) = f(x^*) + f'(x^*)(x - x^*) + O((x - x^*)^2)$$

также можно получить оценку, если пренебречь слагаемым $O(\Delta x^2)$.

В этом случае оценка имеет вид

$$f(x)pprox f(x^*)+f'(x^*)(x-x^*) \ |y-y^*|\lesssim |f'(x^*)|\Delta x$$

Эта оценка погрешности — приближенная, она позволяет составить представление об ошибке, но пользоваться ей необходимо аккуратно. Например, если вдруг $f'(x^*)=0$, эта оценка теряет смысл.

Приближенные методы

Многие методы вычислительной математики являются приближенными, то есть позволяют получить ответ с заданной точностью. Крайне важно уметь определять погрешность, обусловленную использованием приближенного метода. Такая погрешность называется **ошибкой метода**.

Например, рассмотрим метод вычисления функции $oldsymbol{e^x}$, основанный на формуле Тейлора в окрестности $oldsymbol{x}=0$.

$$e^xpprox 1+x+rac{x^2}{2}+\cdots=\sum_{k=0}^{n-1}rac{x^k}{k!}.$$

Отметим, что число n является параметром метода.

Суммирования ряда Тейлора

С помощью формулы Тейлора с остаточным членов в форме Лагранжа удается оценить ошибку такого метода:

$$S_n = \sum_{k=0}^{n-1} rac{x^k}{k!}$$
 $e^x = 1 + x + \cdots + rac{x^{n-1}}{(n-1)!} + e^\xi rac{x^n}{n!}, \quad \xi \in [0,x]$ $|e^x - S_n| \leqslant \max(1,e^x) rac{|x|^n}{n!} \equiv arepsilon_{ ext{method}}$

Несложно видеть, что при $n o \infty$ ошибка метода стремится к нулю.

Если ряд является знакопеременным, как например, для функции $\sin x$

$$\sin x pprox S_n = x - rac{x^3}{6} + rac{x^5}{120} + \dots = \sum_{k=0}^{n-1} (-1)^k rac{x^{2k+1}}{(2k+1)!},$$

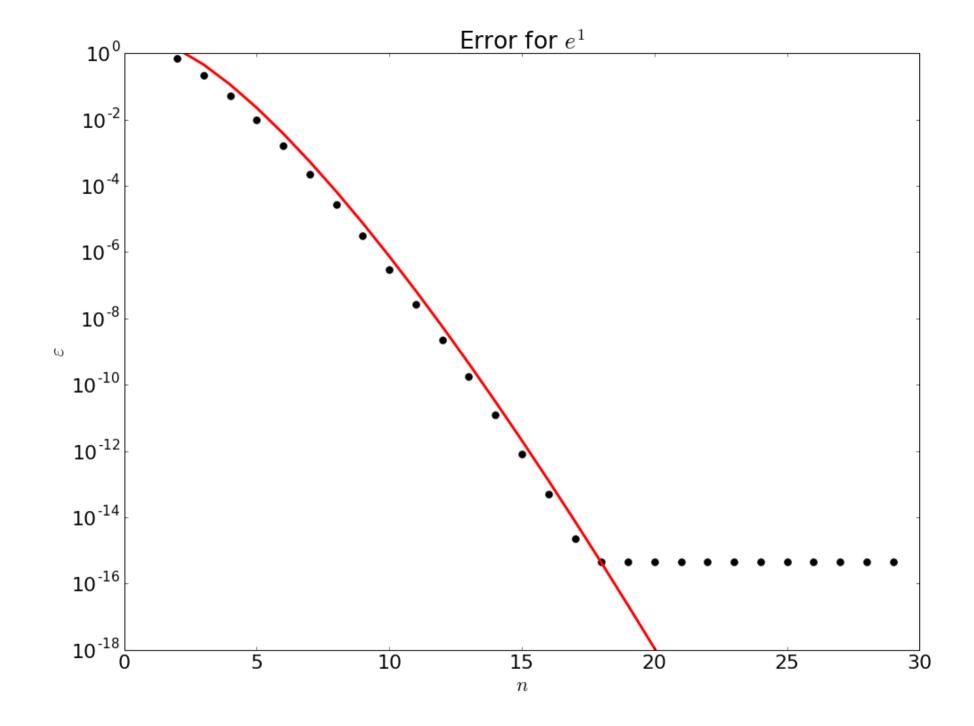
в качестве ошибки метода можно использовать первое отброшенное слагаемое:

$$|\sin x - S_n| \leqslant \left|rac{x^{2n+1}}{(2n+1)!}
ight|.$$

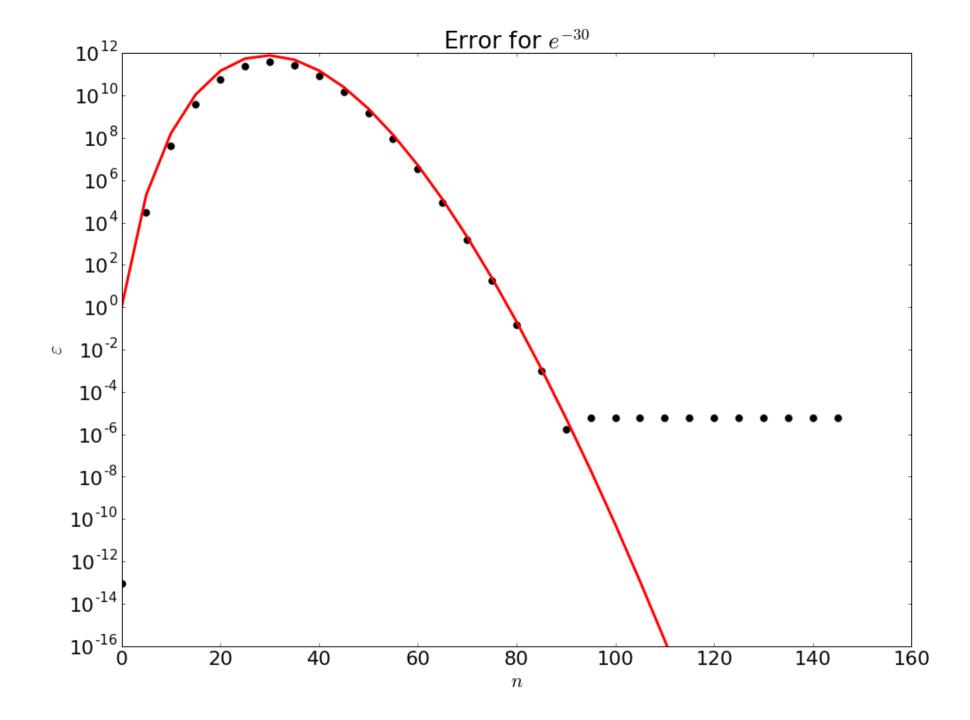
Такая оценка справедлива, если все отброшенные слагаемые знакопеременного ряда монотонно убывают по модулю.

```
In [1]: def myexp(x, n):
    S = 0.
    a = 1.
    for k in range(n):
        S += a
        a *= x / (k + 1)
    return S
```

In [2]: Show code



In [3]: Show code



Накопление ошибок округления

Суммируя величину $S_n = \sum_{k=0}^{n-1} a_n$ в машинной арифметике, мы на самом деле суммируем *округленные* величины. Каждое слагаемое a_n

представлено с абсолютной погрешностью $\Delta a_n \leqslant |a_n| \cdot \delta$, где δ — относительная ошибка округления.

Так как при суммировании чисел их абсолюная погрешность суммируется, при вычислении S_n накопится ошибка

$$\Delta S_n \leqslant arepsilon_{\mathrm{round}} = \sum_{k=0}^{n-1} |a_n| \cdot \delta = \delta \cdot \sum_{k=0}^{n-1} |a_n|.$$

При вычислении $e^{-30}pprox 9.35\cdot 10^{-14}$ в худшем случе накапливается ошибка

$$arepsilon_{ ext{round}} = \delta \cdot \sum_{k=0}^{n-1} rac{|x|^k}{k!} pprox \delta \sum_{k=0}^{\infty} rac{|x|^k}{k!} = \delta e^{|x|} pprox 1.1 \cdot 10^{-3}$$

Фактически, ошибка превосходит результат на 10 порядков.

Заметим, что для знакопостоянного ряда такого случиться не могло:

$$\Delta S_n \leq \delta \sum_{k=0}^{n-1} |a_n| = \delta \left| \sum_{k=0}^{n-1} a_n
ight| = \delta |S_n| \implies rac{\Delta S_n}{|S_n|} \leq \delta.$$

Численное дифференцирование

Дана функция f(x) в виде черного ящика: ее можно вычислять в различных точках x и получать резлультат с погрешностью Δf . Известно, что функция достаточно гладкая, но конкретный вид функции не задан. Необходимо получить значение ее производной f'(x) в точке x_0 .

Вспомним определение производной

$$f'(x) = \lim_{h o 0} rac{f(x+h) - f(x)}{h}.$$

Конечные разности

Рассмотрим в качестве приближенного метода

$$f'(x_0)pprox rac{f(x_0+h)-f(x_0)}{h}$$

при некотором значении h>0. Интуитивно понятно, что чем меньше h, тем точнее метод. Покажем это, найдя ошибку метода. Для этого нужно оценить величину

$$\left|f'(x_0) - \frac{f(x_0+h) - f(x_0)}{h}\right|$$

Оценка ошибки метода для конечных разностей

Воспользуемся формулой Тейлора с остаточным членом в форме Лагранжа:

$$f(x_0+h)=f(x_0)+f'(x_0)h+rac{f''(\xi)}{2}h^2,\;\;\xi\in[x_0,x_0+h]. \ \left|f'(x_0)-rac{f(x_0+h)-f(x_0)}{h}
ight|=rac{|f''(\xi)|h}{2}.$$

Пусть известно, что $|f''(\xi)| \leq M_2$. Тогда ошибку метода можно оценить как

$$\left|f'(x_0) - rac{f(x_0+h) - f(x_0)}{h}
ight| \leqslant arepsilon_{ ext{method}} = rac{M_2 h}{2}.$$

Из оценки

$$\left|f'(x_0) - rac{f(x_0+h) - f(x_0)}{h}
ight| \leqslant arepsilon_{ ext{method}} = rac{M_2 h}{2}.$$

видно, что ошибка метода стремится к нулю при h o 0, причем $arepsilon_{ ext{method}}=O(h)$.

Говорят, что данный метод имеет *первый порядок*, так как его ошибка стремится к нулю как первая степень величины h, которую называют *шагом* $du\phi\phi$ еренцирования

$$f'(x)pprox rac{f(x+h)-f(x-h)}{2h}.$$

Пользуясь такими же разложениями

$$f(x_0\pm h)=f(x_0)\pm f'(x_0)h+rac{f''(x_0)}{2}h^2\pmrac{f'''(\xi_{1,2})}{6}h^3, \ \xi_1\in [x_0-h,x_0], \xi_2\in [x_0,x_0+h],$$

заключаем, что

$$igg| f'(x_0) - rac{f(x_0+h) - f(x_0-h)}{2h} igg| = rac{|f'''(\xi_2) + f'''(\xi_1)|h^2}{12}, \ igg| f'(x_0) - rac{f(x_0+h) - f(x_0-h)}{2h} igg| \leqslant arepsilon_{\mathrm{method}} = rac{M_3h^2}{6}, \qquad M_3 = \max|f'''(\xi)|$$

Отметим, что данный метод имеет второй порядок, так как $arepsilon_{ ext{method}} = O(h^2)$.

```
In [4]: def diff1(f, x0, h):
    return (f(x0 + h) - f(x0)) / h

def diff2(f, x0, h):
    return (f(x0 + h) - f(x0 - h)) / (2 * h)
```

In [5]: Show code 10⁰ First order 10⁻¹ Second order 10⁻² 10⁻³ 10-4 10⁻⁵ 10⁻⁶ ω **10⁻⁷** 10⁻⁸ 10⁻⁹ 10⁻¹⁰ 10⁻¹¹ 10⁻¹² 10⁻¹³ 10⁻¹⁴ 10⁻¹⁶ 10⁻¹⁴ 10⁻¹² 10⁻¹⁰ 10⁻⁸ 10⁻⁶ 10⁰ 10-4 10⁻² h

Погрешности при дифференцировании

Вспомним, что функция f(x) вычисляется с погрешностью Δf . При вычислении

$$f'(x_0)pprox rac{f(x_0+h)-f(x_0)}{h}$$

из-за приближенных значений $f(x_0+h)$ и $f(x_0)$ появляется ошибка

$$arepsilon_{ ext{comp}} = rac{2\Delta f}{h}$$

соответственно. Эта ошибка при уменьшении h растет как $O(h^{-1})$.

Оптимальный шаг дифференцирования

При дифференцировании функции имеются два основных источника погрешности

- Ошибка метода уменьшается при уменьшении $m{h}$
- Ошибка вычислений растет при уменьшении $m{h}$

Поскольку характер роста ошибок различный, существует неокторое значение h^* , при котором ошибка минимальна. Рассмотим полную ошибку

$$\varepsilon_{\mathrm{total}} = \varepsilon_{\mathrm{method}} + \varepsilon_{\mathrm{comp}}$$

как функцию от $m{h}$ и найдем минимум.

Продифферецируем полную ошибку

$$arepsilon_{ ext{total}}(h) = rac{M_2 h}{2} + rac{2\Delta f}{h}$$

по $m{h}$:

$$0 = arepsilon_{ ext{total}}'(h^*) = rac{M_2}{2} - rac{2\Delta f}{{h^*}^2}
onumber \ h^* = 2\sqrt{rac{\Delta f}{M_2}}$$

Для функции $f(x)=\sin x$ оценки производных $M_2=M_3=1$. Также примем $\Delta f=10^{-16}$. При этом

$$h^* = 2 \cdot 10^{-8}, \qquad arepsilon_{ ext{total}}^* = 2 \cdot 10^{-8}$$

Проделав то же самое для формулы дифференцирования второго порядка, получаем

$$arepsilon_{
m total}(h) = rac{M_3 h^2}{6} + rac{2\Delta f}{2h}$$

по h:

$$0=arepsilon_{ ext{total}}'(h^*)=rac{M_3h^*}{3}-rac{\Delta f}{{h^*}^2} \ h^*=\sqrt[3]{rac{3\Delta f}{M_3}}$$

При тех же значениях M_2, M_3 и Δf получаем

$$h^* pprox 6.69 \cdot 10^{-6}, \qquad arepsilon_{ ext{total}}^* pprox 2.24 \cdot 10^{-11}$$

Хорошо видно, что метод второго порядка позволил добиться более высокой точности при большем шаге дифференцирования.

Методы повышеного порядка обычно позволяют

- добиться большей точности при меньших вычислительных затаратах
- получить более точный результат в рамках той же точности вычислений