

数值分析

任课教师: 彭凯军

邮箱: kaijunpeng@hfut.edu.cn



型 教材 (Text Book)

数值分析 (第二版) 朱晓临 主编(中国科学科技大学出版社)

- 参考书目 (Reference)
 - 数值分析 李庆扬、王能超、易大义编著 (清华大学出版社)
 - ➤ Numerical Analysis (Seventh Edition) 数值分析 (第七版 影印版) Richard L. Burden & J. Douglas Faires (高等教育出版社)
 - ▶ Introduction to Numerical Analysis (Second Edition)
 数值分析导论 (第二版 影印版)
 J. Stoer & R. Bulirsch (世界图书出版公司)



第一章 绪论



第一节 引言

数值分析概括为用计算机求解数学问题的数值方法和理论。

常见的数学问题:方程组求解、微分、积分、微分方程。

求解数学问题思维方法:

- (1). 利用数学方法求出结果的解析表达式(又称解析解);
- (2). 采用数学理论与计算机相结合,寻求合适的算法得到问题的近似数值解。

——数值分析研究的主要问题。



• 通常解决数学问题的思维方式



• 数值分析的思维方式



后者也正是利用计算机进行科学计算的过程。



第二节 误 差 /* Error */

误差: 一个物理量的真实值与计算值之间的差异

- § 2.1 误差的来源和分类/* Source & Classification */
- ➤ 从实际问题中抽象出数学模型 —— 模型误差 /* Modeling Error */ 如:将未知函数取为多项式函数。
- ▶ 通过测量得到模型中参数的值 —— 观测误差 /* Measurement Error */
- ➤ **求近似解 方法误差** (截断误差 /* Truncation Error */) 如: Taylor展开时,阶数的不同,导致的误差。
- ▶ 机器字长有限 —— 舍入误差^{**} Roundoff Error */

例1.近似计算 $\int_0^1 e^{-x^2} dx$

解法之一: 将 e^{-x^2} 作 Taylor 展开后再积分

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx = \int_0^1 (1 - x^2 + \frac{x^4}{2!} - \frac{x^6}{3!} + \frac{x^8}{4!} - \cdots) dx = 1 - \frac{1}{3} + \frac{1}{2!} \times \frac{1}{5} - \frac{1}{3!} \times \frac{1}{7} + \frac{1}{4!} \times \frac{1}{9} - \cdots$$

取
$$\int_0^1 e^{-x^2} dx \approx S_4$$
,则 $R_4 = \frac{1}{4!} \times \frac{1}{9} - \frac{1}{5!} \times \frac{1}{11} + \dots < \frac{1}{4!} \times \frac{1}{9} < 0.005$ 称为截断误差

$$S_4 = 1 - \frac{1}{3} + \frac{1}{10} - \frac{1}{42} \approx 1 - 0.333 + 0.1 - 0.024 = 0.743$$

| 舍入误差 /* Roundoff Error */ $|< 0.0005 \times 2 = 0.001$

|计算积分的总体误差| < 0.005 + 0.001 = 0.006.

由截去部分 /* excluded terms */ 引起

由四舍五入引起

§ 2.2 误差与有效数字 /* Error and Significant Digits */

▶ 1. 绝对误差 /* absolute error */

设x为精确值, x^* 为x的近似值,称 $e = x - x^*$ 为绝对误差。 |e|的上限记为 ε ,称为x的绝对误差限 /* accuracy */,

工程上常记为: $x = x^* \pm \varepsilon$ 。

注: e^{2} 理论上讲是唯一确定的,可能取正,也可能取负。 $\varepsilon > 0$,但不唯一,当然 ε 越小越具有参考价值。

例如:
$$x = \int_0^1 e^{-x^2} dx$$
,
$$x^* = 1 - \frac{1}{3} + \frac{1}{2!} \times \frac{1}{5} - \frac{1}{3!} \times \frac{1}{7} \approx 0.743$$
—近似值

绝对误差为: $e = x - x^*$ 是未知的,

绝对误差限:由例1可知,|e| < 0.005 + 0.001 = 0.006

绝对误差限: $\varepsilon = 0.006$

因此真实值 $x = 0.743 \pm 0.006$

▶ 2. 相对误差 /* relative error */

称
$$e_r = \frac{e}{x} = \frac{x - x^*}{x}$$
为 x 的相对误差,

x的相对误差上限 /* relative accuracy */ 定义为: $\varepsilon_r = \frac{c}{|x|}$

注1: $在e_r$ 和 ε_r 的定义中,由于真实值x一般是未知的,因此

在计算中一般取
$$e_r = \frac{x-x^*}{x^*}$$
, $\varepsilon_r = \frac{\varepsilon}{|x^*|}$.

注2: 相对误差和相对误差限一般用百分比表示.

▶3. 有效数字 /* significant digits */

有效数字: 若近似值 x^* 的误差限是某一位的半个单位,该位到 x^* 的第一位非零数字共有n位,则 x^* 有n位有效数字。

例如: $\pi = 3.14159265 \cdots$, 按四舍五入原则若取四位小数得 $\pi \approx 3.1416$, 取五位小数则有 $\pi = 3.14159$, 它们的绝对误差不超过近似值末位数的半个单位,即

$$|\pi - 3.1416| = 0.00000735 \dots \le \frac{1}{2} \times 0.0001, \quad \Xi \dot{\Omega} \dot{\Omega} \dot{\Omega} \dot{\Omega} \dot{\Omega}$$

$$|\pi - 3.14159| = 0.00000265 \dots \le \frac{1}{2} \times 0.00001$$
 六位有效数字

例: $\pi = 3.1415926535897932 \cdots$, $\pi^* = 3.1415$,问: π^* 有几位有效数字?请证明你的结论。

证明: $\pi^* = 0.31415 \times 10^1$,

 $|\pi - \pi^*| = 0.0000926 \dots < 0.0005 = 0.5 \times 10^{-3} = 0.5 \times 10^{1-4}$

所以π*有4位有效数字,精确到小数点后第3位。



例: x = 20.03173, x*分别如下, 判定各有几位有效数字。

20.03

20.031

20.032

解: 转化为浮点数(科学计算法) $x = 0.2003173 \times 10^2$,

$$x_1^* = 0.2003 \times 10^2,$$

$$x_1^* = 0.2003 \times 10^2$$
, $x_2^* = 0.20031 \times 10^2$, $x_3^* = 0.20032 \times 10^2$

$$x_3^* = 0.20032 \times 10^2$$

$$|x - x_1^*| = 0.00173 = 0.173 \times 10^{-2} < 0.5 \times 10^{-2} = 0.5 \times 10^{2-4}$$

$$|x - x_2^*| = 0.00073 = 0.073 \times 10^{-2} < 0.5 \times 10^{-2} = 0.5 \times 10^{2-4}$$

$$|x - x_3^*| = 0.00027 = 0.27 \times 10^{-3} < 0.5 \times 10^{-3} = 0.5 \times 10^{2-5}$$

所以 x_1^* 的有效数字为4位, x_2^* 的有效数字为4位, x_3^* 的有效数字为5位。

>4 有效数字与相对误差的关系

☞ 有效数字 ⇒ 相对误差限

已知 $x = 0.a_1a_2 \cdots \times 10^m$ 的近似值 x^* 有n位有效数字,

则其相对误差限为: $\varepsilon_r \leq \frac{1}{2a_1} \times 10^{-n+1}$.

证明:
$$\varepsilon_r = \left| \frac{\varepsilon}{x^*} \right| = \frac{0.5 \times 10^{m-n}}{0.a_1 a_2 \cdots \times 10^m} = \frac{10^{-n}}{2 \times 0.a_1 a_2 \cdots} \leq \frac{1}{2a_1} \times 10^{-n+1}$$

P22. EX6(1). 设 x^* 的有效数字为5位,则相对误差限为多少?

解: 由上式可知
$$\varepsilon_r \leq \frac{1}{2a_1} \times 10^{-5+1} < \frac{1}{2} \times 10^{-4} = 0.00005 = 0.005\%.$$



例:为使 π^* 的相对误差小于0.001%,至少应取几位有效数字?

解:假设 π^* 取到n位有效数字,则其相对误差上限为

$$\varepsilon_r \leq \frac{1}{2a_1} \times 10^{-n+1}$$

要保证其相对误差小于0.001%, 只要保证其上限满足

$$\varepsilon_r \leq \frac{1}{2a_1} \times 10^{-n+1} < 0.001\%$$

已知 $a_1 = 3$, 则从以上不等式可解得 n > 6 $\lg 6$, 即 $n \geq 6$,

应取6位有效数字,所以四舍五入得 $\pi^* = 3.14159$ 。



☞ 相对误差限 ⇒ 有效数字

已知 x^* 的相对误差限可以写成 $arepsilon_r = rac{1}{2(a_1+1)} imes 10^{-n+1}$,则

 x^* 至少有 n 位有效数字。

证明:
$$|x-x^*| \leq \varepsilon_r \cdot |x^*| = \frac{10^{-n+1}}{2(a_1+1)} \times 0. a_1 a_2 \cdots \times 10^m$$

$$< \frac{10^{-n+1}}{2(a_1+1)} \cdot (a_1+1) \times 10^{m-1} = \frac{1}{2} \times 10^{m-n}$$

注1. 若存在n使得 $\frac{1}{2(a_1+1)} \times 10^{-n+1} < \varepsilon_r < \frac{1}{2(a_1+1)} \times 10^{-n+2}$,则 x^* 有n位有效数字



例:为使 π^* 的相对误差小于0.001%,至少应取几位有效数字?

解二:因为 $a_1 = 3$, π^* 的相对误差上限 ε_r 满足

$$\frac{1}{2(3+1)} \times 10^{-6+1} < \varepsilon_r = 10^{-5} < \frac{1}{2(3+1)} \times 10^{-6+2}$$

所以 π^* 至少取6位有效数字,四含五入得 $\pi^*=3.14159$ 。

P8. 例2 设 $\sqrt{50}$ 的近似值 x^* 的相对误差小于0.01%,则有效数字至少几位?

解三:因为 $\sqrt{50} = 0.7 \dots \times 10^1$, x^* 的相对误差上限满足

$$\frac{1}{2(7+1)} \times 10^{-4+1} = 0.625 \times 10^{-4} < \varepsilon_r = 10^{-4} < 0.625 \times 10^{-3}$$

所以 x^* 至少取4位有效数字,四舍五入得 $x^* = 7.071$ 。

- ▶5. 数值计算中的基本原则
 - (1)避免绝对值小的数做除数;
 - (2)避免两相近数相减;
 - (3) 防止大数"吃"小数现象;

例如: a = 109, b = 9, 设想在8位浮点数系统中相加 $a + b = 1.00000000 \times 109 + 0.000000009 \times 109$ 由于只保留8位有效数,数据09被含去,实际加法操作 a + b计算结果是 将a的数据作为计算结果赋值给 a + b.

(4)尽量减少计算工作量(乘、除法次数) ——秦九韶算法

例 计算
$$P(x) = 1 + 2x + 3x^{2} + 4x^{3} + 5x^{4}$$
 的值时采用
$$P(x) = 1 + x(2 + x(3 + x(4 + 5x)))$$

复杂度:前者乘法10次,加法4次;后者乘法4次,加法4次

例:一个应用: 2进制数转换为10进制数

$$(1\ 1\ 1\ 0\ 1\ 1\ 1\ 0)_2 = 2^7 + 26^{+}\ 25^{+} + 0^{+} + 23^{+} + 22^{+} + 2^{+} + 0$$

= $((((((1\cdot 2 + 1)2 + 1)2 + 0)2 + 1)2 + 1)2 + 1)2 + 0 = 238^{+}$

复杂度:前者乘法18次,加法7次;后者:乘法7次,加法7次



(5)保持算法的稳定性

初值误差在算法执行过程中不断增大,这种算法称为数值不稳定算法。初始误差在算法执行过程中不断减小,这种算法称为数值稳定算法。

在算法执行过程中, 舍入误差对计算结果影响不大的一类算法被称为数值稳定算法; 否则称为不稳定算法.