

CN A – Teoria dos Erros

Felipe B. Pinto 61387 – MIEQB

21 de outubro de 2023

Conteúdo

1	Definindo Erros	2	3	Propagação de erro absoluto . .	8
	Exemplo 1	4	4	Propagação do erro relativo . .	9
	Exemplo 2	4	Exemplo 6		10
	Exemplo 3	4	5	Condicionamento de uma função/problema	11
	Exemplo 4	4	6	Estabilidade de um método numérico	12
2	Significancia	5	Exemplo 7		13
	Exemplo 5	6			

1 Definindo Erros

Erros iniciais do problema: erros iniciais independentes do processo de cálculo

- Relativos ao modelo matemático escolhido
- provenientes dos dados iniciais

Erros que ocorrem durante a aplicação de métodos numéricos: erros que ocorrem durante o processo de cálculo

- Erros de arredondamento
- Erros de truncatura

1.1 Definições

$$x \approx \hat{x} \implies \begin{cases} \text{Erro:} & \varepsilon_x = x - \hat{x} \\ \text{Erro absoluto:} & |\varepsilon_x| = |x - \hat{x}| \\ \text{Erro relativo:} & r_x = \frac{|x - \hat{x}|}{|x|} \end{cases}$$

$$\varepsilon_x \begin{cases} > 0, \therefore \hat{x} \text{ é um valor aproximado por defeito} \\ < 0, \therefore \hat{x} \text{ é um valor aproximado por excesso} \end{cases}$$

Erro relativo: Mede a precisão do valor aproximado \hat{x}

1.2 Intervalo que contem x

$$I_x = [\hat{x} - \eta_x, \hat{x} + \eta_x] : |x - \hat{x}| \leq \eta_x$$

$$\eta_x \begin{cases} 0.5 * 10^{-i} & : \hat{x} * 10^i \in \mathbb{Z} \\ \eta_x & : \hat{x} \pm \eta_x \\ y * 10^{-i} & : \hat{x} (y) \wedge \hat{x} * 10^i \in \mathbb{Z} \end{cases}$$

Exemplo 1

12.3

Resposta

$$\begin{aligned} |x - \hat{x}| &\leq 0.5 * 10^{-1} = \eta_x \\ \therefore I_x &= [12.3 - 0.05, 12.3 + 0.05] = \\ &= [12.25, 12.35] \end{aligned}$$

Exemplo 3

400.32 (6)

Resposta

$$\begin{aligned} |x - \hat{x}| &\leq 6 * 10^{-2} = \eta_x \\ \therefore I_x &= [400.26, 400.38] \end{aligned}$$

Exemplo 2

87.9 ± 0.07

Resposta

$$\begin{aligned} |x - \hat{x}| &\leq 0.07 = \eta_x \\ \therefore I_x &= [87.9 - 0.07, 87.9 + 0.07] = \\ &= [87.83, 87.97] \end{aligned}$$

Exemplo 4

$$x = 1/17 \qquad \hat{x} = 0.059$$

Resposta

(i) Erro Absoluto

$$|\varepsilon_x| = |x - \hat{x}| = |1/17 - 0.059| = 0.17647 \dots \text{ E } -3 \leq 0.177 \text{ E } -3$$

(ii) Erro relativo

$$r_x = \frac{|x - \hat{x}|}{|x|} = \frac{|1/17 - 0.059|}{|1/17|} = 0.300 \text{ E } -2$$

2 Significancia

Disemos que \hat{x} se aproxima de x con, no mínimo k **casas decimais significativas** \iff

$$k \in \mathbb{N}_0 : |\varepsilon_x| \leq 0.5 * 10^{-k}$$

Disemos que \hat{x} se aproxima de x con, com n **algarismos significativos** \iff

$$n \in \mathbb{N}_0 : \begin{cases} |\varepsilon_x| \leq 0.5 * 10^{m+1-n} \\ m \in \mathbb{Z} : 10^m \leq |x| < 10^{m+1} \end{cases}$$

Exemplo 5

Na determinação de x obteve-se o resultado 0.001 773(8).

Resposta

(i) Casas decimais significativas

$$k : |x - \hat{x}| = |\varepsilon_x| \leq 0.8 * 10^{-5} = 0.5 * 10^{-4} \implies k = 4$$

(ii) Algarismos significativos

$$\begin{aligned} n : 10^{-3} \leq |x| \approx |\hat{x}| < 10^{-2} &\implies \\ \implies m + 1 - n = -2 - n = -k = -4 &\implies \\ \implies n = 2 \end{aligned}$$

Condicionamento de um problema

3 Propagação de erro absoluto

Fórmula fundamental do cálculo dos erros

$$|\varepsilon_{g(x)}| \leq M_1 |\varepsilon_x| : \left| \frac{dg(z)}{dx} \right| \leq M_1, z \in V_\delta(x)$$

Desenvolvimento

Seja g uma função diferenciável numa vizinhança $V_\delta(x)$ de x .
Utilizando a fórmula de Taylor tem-se:

$$g(x) = g(\hat{x}) + \frac{dg(\xi)}{dx}(x - \hat{x}) : \quad \xi \in [x, \hat{x}] \implies$$

$$\implies \varepsilon_{g(x)} = g(x) - g(\hat{x}) = \frac{dg(\xi)}{dx}(x - \hat{x}) = M_1 \varepsilon_x \implies$$

$$\implies |\varepsilon_{g(x)}| \leq M_1 |\varepsilon_x|$$

4 Propagação do erro relativo

$$r_{g(x)} \approx C_{g(x)} r_x$$

Desenvolvimento

Considerando novamente g , mas de classe $C^2(V_{\delta(x)})$, aplicando a formula de Taylor:

$$\begin{aligned} g(\hat{x}) &= g(x) + \frac{dg(x)}{dx}(x - \hat{x}) + \frac{d^2g(x)}{dx^2} \frac{(x - \hat{x})^2}{2} \underset{x \approx \hat{x}}{\approx} g(x) + \frac{dg(x)}{dx}(x - \hat{x}) + \frac{d^2g(x)}{dx^2} \frac{0}{2} = \\ &= g(x) + \frac{dg(x)}{dx}(x - \hat{x}) \implies |g(x) - g(\hat{x})| \approx \left| \frac{dg(x)}{dx} \right| |x - \hat{x}| \implies \\ &\implies \frac{|g(x) - g(\hat{x})|}{|g(x)|} = r_{g(x)} \approx \left| \frac{x}{g(x)} \frac{dg(x)}{dx} \right| \frac{|x - \hat{x}|}{|x|} = \left| \frac{x}{g(x)} \frac{dg(x)}{dx} \right| r_x = C_{g(x)} r_x \end{aligned}$$

Numero de condição de uma função g num ponto x

$$C_{g(x)} = \left| \frac{x}{g(x)} \frac{dg(x)}{dx} \right|, \quad g(x) \neq 0$$

Exemplo 6

$$g_1(x) = x^x \quad (x > 0).$$

$$C_{g_1(x)} = \left| \frac{x}{g_1(x)} \frac{dg_1(x)}{dx} \right| = \left| \frac{x}{x^x} (x x^{x-1} + x^x \ln(x)) \right| = |x(1 + \ln(x))|$$

5 Condicionamento de uma função/problema

Uma função diz-se:

- **Bem condicionado:** Pequenas variações nos dados iniciais/parametros implicam em pequenas variações nos resultados
- **Mal condicionado:** Situação inversa

Nota: **Independente** do método numérico utilizado

6 Estabilidade de um método numérico

Um método numérico diz-se

- **Estável:** Acumulação dos erros não afeta significativamente o resultado final;
- **Instável:** Caso contrário

Exemplo 7

Considere as duas funções matematicamente idênticas:

$$f_{(\theta)} = \frac{\tan^2 \theta}{\theta^2} \qquad g_{(\theta)} = \frac{1 - \cos(2 \theta)}{\theta^2 (1 + \cos(2 \theta))}$$
$$\lim_{\theta \rightarrow 0} f_{(\theta)} = \lim_{\theta \rightarrow 0} g_{(\theta)} = 1$$

θ	$f_{(\theta)}$	$g_{(\theta)}$
10^{-1}	1.006 704 642	1.006 704 642
10^{-2}	1.000 066 670	1.000 066 670
10^{-3}	1.000 000 667	1.000 000 667
10^{-4}	1.000 000 007	1.000 000 004
10^{-5}	1.000 000 000	1.000 000 083
10^{-6}	1.000 000 000	0.999 977 878
10^{-7}	1.000 000 000	0.999 200 722
10^{-8}	1	1.110 223 025
10^{-9}	1	0
10^{-10}	1	0

$$\therefore \begin{cases} f_{(\theta)} : \text{estável} \\ g_{(\theta)} : \text{instável} \end{cases}$$