## Вычислительная математика

## Часть І

## Погрешности вычислений

#### 1 6.5

Относительная погрешность округления при представлении действительного числа в ЭВМ, если под хранение мантиссы отводится р бит?

Рассмотрим представление числа в виде бесконечной двоичной дроби:

$$A = (-1)^{s} 2^{q} \left(\sum_{k=1}^{\infty} \frac{a_{k}}{2^{k}}\right) \quad a_{k} \in \{0, 1\}$$

Тогда в мантисе остается p слагаемых, и округленное число представимо суммой до p члена. Абсолютная погрешность

$$\Delta A = 2^q (2^{-p})$$

Относительная

$$\sigma = 2^{-p}$$

### 2 8.18

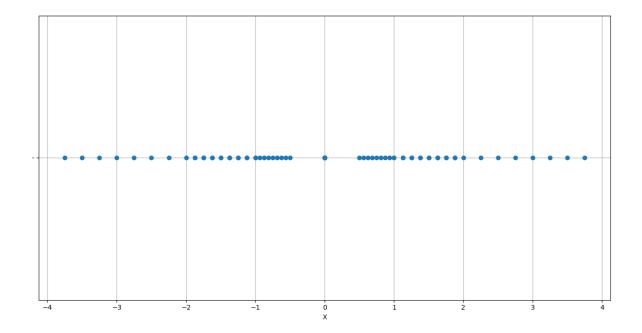
Рассмотрим модель представления чисел в IEEE-арифметике следующего вида:

$$S = \{ \pm b_0, b_1 b_2 b_3 \cdot 2^{\pm a} \}$$

$${a, b_1, b_2, b_3} \in {0, 1}$$

 $b_0=1$  кроме случая, когда  $a=b_i=0$ 

- a) Нарисовать множество S на действительной оси. Сколько чисел в данной модели арифметики у Bac получилось?
- б) Чему равны машинные константы  $\varepsilon, UFL, OFL$  в этой модели?



Легче всего найти OFL и UFL:

$$OFL = 3.75$$

$$UFL = 0.5$$

Для поиска  $\varepsilon$  нужно рассмотреть ближайшие точки:

$$\varepsilon = \frac{9}{16} - (0.5) = 0.0625$$

Всего чисел в этой модели:

$$N = 48 + 1 = 49$$

### 3 8.13

Вычислить относительную погрешность в определении значения функции

$$u = x^2 y^2 / z^4$$

Если известно:

$$x^* = 37.1, \ y^* = 9.87, \ z^* = 6.052$$

$$\Delta x=0.1,~\Delta y=0.05,~\Delta z=0.02$$

$$\vec{r} = \begin{pmatrix} x^* \\ y^* \\ z^* \end{pmatrix}$$

$$(\Delta x^*)$$

$$\vec{\Delta r} = \begin{pmatrix} \Delta x^* \\ \Delta y^* \\ \Delta z^* \end{pmatrix}$$

найдем:

$$\vec{\nabla}u^* = \begin{pmatrix} |2xy^2/z^4| \\ |2yx^2/z^4| \\ |-4x^2y^2/z^5| \end{pmatrix}$$

Подставляя значения  $\vec{r}$  в градиент найдем:

$$\Delta u = (\vec{\nabla}u, \vec{\Delta r}) = 2.872$$
$$u = 99.951$$

Относительная погрешность

$$\sigma \approx 0.0287$$

#### 4 8.42

Разложим в точке x = 3 функцию в два различных ряда тейлора:

$$f(x-h) = f(x) - hf'(x) + \frac{h^2}{2}f''(x) - \frac{h^3}{6}f'''(x) + O(h^4)$$
$$f(x-2h) = f(x) - 2hf'(x) + 4\frac{h^2}{2}f''(x) - 8\frac{h^3}{6}f'''(x) + O(h^4)$$

Т.к. нужно найти первую производную, а третья производная нам известна - давайте уберем из уравнения вторую производную, вычтя из второго 4 первых уравнения:

$$f(x-2h) - 4f(x-h) = -3f(x) + 2f'(x)h + 0 - \frac{2}{3}h^3f'''(x) + O(h^4)$$

Сразу можно найти первую производную:

$$f'(3) = 13.5 + \frac{4}{3}$$

Т.к. в двух точках значения функции заданы неточно, найдем ошибку округления:

$$r_2 \leqslant \frac{2M_0 \varepsilon_m}{h} = \frac{E}{h}$$
$$r_1 \leqslant \frac{M_4 h^3}{12}$$

Оптимальный шаг находится из уравнения

$$\frac{d}{dh}(\frac{E}{h} + \frac{M_4 h^3}{12}) = 0 \Leftrightarrow h = \sqrt[4]{\frac{8M_0 \varepsilon_m}{M_4}}$$

#### $5 \quad 9.15$

## Часть II

# Прикладная линейная алгебра

## 6 - 7.15

 $\Pi y c m \imath \parallel \cdot \parallel$  - норма в  $\mathfrak{R}^n$ , тогда норма

$$||x||_* = \sup_y (\frac{(x,y)}{||y||})$$

тоже норма

Проверим все аксиомы:

1.

$$||x||_* = 0 \Leftrightarrow x = 0$$

От противного:

$$x \neq 0 \to y = x \to ||x||_* = ||x|| > 0$$

2.

$$||x||_* = \sup_{y:||y||=1} (x,y)$$

$$||ax||_* \stackrel{a \ge 0}{=} \sup_{y:||y||=1} (ax,y) = \sup_{y:||y||=1} a(x,y) = a \sup_{y:||y||=1} (x,y)$$

$$||ax||_* \stackrel{a < 0}{=} \sup_{y:||y||=1} (ax,y) = \sup_{y:||y||=1} (x,ay) = \sup_{y:||y||=1} |a|(x,(-y)) = |a|||x||_*$$

3.

$$\sup_{y:\|y\|=1}(x+z,y)=\sup_{y:\|y\|=1}(x,y)+(z,y)\leq \sup_{t:\|t\|=1}(x,t)+\sup_{w:\|w\|=1}(z,w)=\|x\|_*+\|z\|_*$$

#### 7 - 7.41

Показать, что существует система уравнений третьего порядка, для которой метод Гаусса-Зейделя сходится, а метод Якоби расходится.

Согласно теоремам о необходимых и достаточных условиях сходимости для метода якоби:

$$\det \begin{pmatrix} \lambda a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & \lambda a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & \lambda a_{33} \end{pmatrix} = 0$$

$$|\lambda| < 1$$

Для Зейделя-Гаусса:

$$\det \begin{pmatrix} \lambda a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ \lambda a_{21} & \lambda a_{22} & a_{23} \\ \lambda a_{31} & \lambda a_{32} & \lambda a_{33} \end{pmatrix} = 0$$
$$|\lambda| < 1$$

Пример:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Найдем  $\lambda_z$ ,  $\lambda_J$ . Имеем:

$$\lambda_z = 0$$
$$\lambda_J = 2$$

## 8 9.2( $\Gamma$ )

$$A = \begin{pmatrix} 65 & 72 \\ 72 & 82 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 137 \\ 154 \end{pmatrix}$$

Собственные числа матрицы A:  $\lambda_1=146~\lambda_2=1$ . Посчитаем число согласованности по операторной норме в евклидовой метрике:

$$\mu = ||A|| ||A^{-1}|| = \frac{\max(\lambda_i)}{\min(\lambda_j)} = 146$$
$$\frac{||\Delta x||}{||x||} \le 146 \cdot 0.01$$

Минимум ошибки достигается на собственном векторе с минимальным собственным значением:  $\begin{pmatrix} -9 \\ 8 \end{pmatrix}$  а  $\vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  - решение соответствующее этому вектору  $\vec{b}$ 

$$\|\Delta X\| = \sqrt{2} \cdot 0.01$$

#### 9 - 9.15

А) Найдем собственные числа матрицы:

$$det(A - \lambda E) = 0 \Leftrightarrow \lambda = 4, 6, 8$$

Т.к.  $\lambda_i > 0, \forall i \longrightarrow$  можем сразу сказать

$$\tau \in [0, \frac{2}{\lambda_{max}} = 1/4]$$

$$\tau \in (0, 1/4)$$

В) Аналогично пункту А)

$$\tau_{opt} = \frac{2}{\lambda_{min} + \lambda_{max}} = \frac{1}{6}$$

#### 10 9.23

$$x^{(k+1)} = (E - \tau A)x^{(k)} + \tau f$$

Найдем собственные числа A

$$\lambda_i = 1, 6, 23$$

$$\tau \in (0, \frac{1}{23})$$

$$q = \max|1 - \tau\lambda| = 0.98$$

2) 
$$\tau_{opt} = \frac{2}{1+23} = \frac{1}{12}$$
 
$$q = |1 - \tau_{opt}| = \frac{11}{12}$$

4) Как уже было указано в задаче 7.41 найдем определитель Якоби для матрицы A

$$\det \begin{pmatrix} 18\lambda & -6 & -7 \\ -6 & 6\lambda & 0 \\ -7 & 0 & 6\lambda \end{pmatrix} = 0$$

$$\lambda = 0, \pm \frac{\sqrt{(67/3)}}{6} < 1$$

т.е. метод Якоби устойчив

5) В методе Зейделя так же находим дискриминант Зейделя и приравниваем его к нулю:<sup>1</sup>

$$\lambda_{1,2} = 0$$

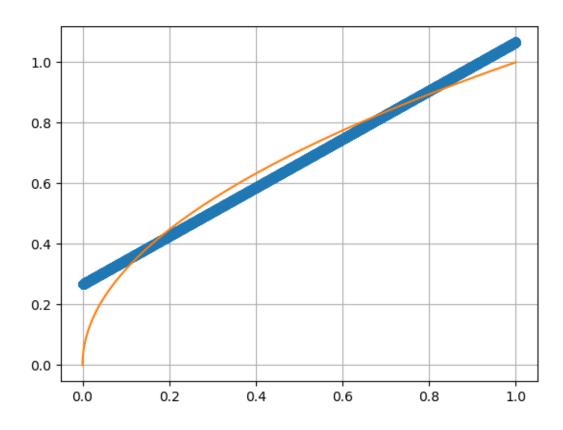
$$\lambda_3 = \frac{521}{648} < 1$$

Видим, что метод Зейделя тоже сходится.

## 11 5.11a

Найти наилучшую в смысле МНК аппроксимацию  $f(x) = \sqrt{x}$ 

Написал программу (см. github) вычислил градиентным спуском оптимальные параметры:



Для 10 000 точек:

$$f_{lin} = ax + b$$
,  $a = .80000 = \frac{4}{5}$ ,  $b = 0.26666 = \frac{4}{15}$ 

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Очень интересные задачки!