# CÁLCULO NUMÉRICO EM COMPUTADORES

Introdução

Prof<sup>a</sup>. Juliana Eyng, *Dra*.

PARTE 1 - AULA 2

- Um número é representado, internamente, em um computador ou máquina de calcular através de uma sequência de impulsos elétricos que indicam dois estados: 0 ou 1 (base 2).
- Se utilizássemos um armazenamento em ponto fixo (vírgula fixa) seria necessário um número de posições (dígitos) no mínimo igual a variação dos limites dos expoentes.

i) Entre 1,0.10<sup>-99</sup> e 1 seriam necessárias 99 posições:
 1,0.10<sup>-99</sup> = 0,000.....00001
 99 dígitos após a vírgula

ii) Entre 1 e 9,99999999.10<sup>+99</sup> seriam necessárias 100 posições:

```
9,99999999.10<sup>+99</sup> = 999999999000.....0000,
100 dígitos inteiros
```

iii) Seria necessário mais uma posição para o sinal (s),
 para as representações de negativos, totalizando
 200 posições em cada registro:

S

100 posições para a parte inteira 99 posições para a parte frac.

Por outro lado, em uma representação em Ponto Flutuante, esta calculadora científica funciona com pouco mais de dez dígitos, incluindo posições reservadas ao expoente.

Uma representação em Ponto Flutuante, onde a vírgula flutua segundo um certo padrão, temos a seguinte representação genérica na base β:

$$X = \pm \left[ \frac{d_1}{\beta} + \frac{d_2}{\beta^2} + \frac{d_3}{\beta^3} + \dots + \frac{d_t}{\beta^t} \right] \cdot \beta^{\text{exp}}$$
ou
$$X = \pm \left( 0, d_1 d_2 d_3 \dots d_t \right)_{\beta} \cdot \beta^{\text{exp}}$$

#### Onde:

□  $d_i$  = números inteiros contidos em  $0 \le d_i \le (\beta - 1)$  (i = 1, 2, ..., t) que constituem a mantissa;

Obs.: É necessário algum tipo de normalização para padronização da mantissa, no caso adota-se  $d_1 \neq 0$ .

- □ exp = expoente de  $\beta$ , assume valores limites I (Inferior) e S (Superior) onde I ≤ exp ≤ S.
- t = número de dígitos significativos do sistema de representação, é chamado de precisão da máquina.

#### Padrão 16 bits

- Representação em Ponto Flutuante em uma máquina binária (β = 2), com t = 10 dígitos na mantissa e expoentes limitados entre I = -15 e S = + 15 (15<sub>10</sub> = 1111<sub>2</sub>)
- simbolicamente: F(β, t, I, S) = F(2, 10, -15, 15)<sub>10</sub>.
   Esta é a representação clássica da máquina de 16 bits

Representação Esquemática F(2, 10, -15, 15)<sub>10</sub>



t dígitos significativos

expoente

S1 sinal da mantissa

S2 sinal do expoente

Convenciona-se que:

Se  $s_1 = 0 \rightarrow número positivo$ .

Se  $s_1 = 1 \rightarrow número negativo.$ 

s<sub>2</sub> idem.

■ No registro total tem-se:



- 1 bit para sinal da mantissa .
- 10 bits para armazenar os dígitos significativos da mantissa (t=10).
- 1 bit para sinal do expoente.
- 4 bits para o módulo do expoente

Totalizando 16 bits neste registro

Exemplo:

Representar + 0,101011 . 2<sup>3</sup> na máquina de 16 *bits* estabelecida anteriormente.

Convertendo-se o expoente:  $(3)_{10} = (0011)_2$ 

0 1 0 1 0 1 0 0 0 0 0 0 0 1 1

- Limites da Representação em ponto Flutuante
  - a) Menor positivo representável (m.p.):

Lembre-se de que toda representação na máquina de 16 bits usa normalização com padrão  $d_1 \neq 0$ .

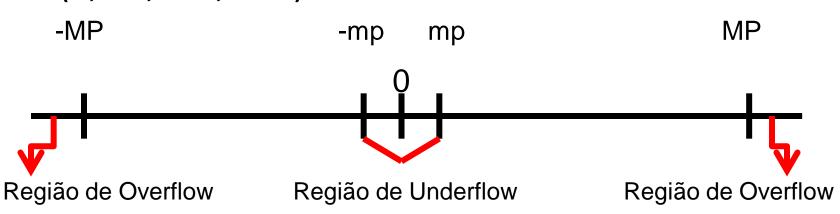
m.p. = 
$$+(0,1)_2$$
 .  $2^{-15} = (2^{-1} \cdot 2^{-15})_{10} = (2^{-16})_{10} = (0,0000152587)_{10}$ 

- Limites da Representação em ponto Flutuante
  - b) Maior positivo representável (M.P.):

M.P. = 
$$+(0,111111111111)_2$$
.  $2^{15} = (2^{-1} + 2^{-2} + 2^{-3} + 2^{-10})$ .  $2^{15} = (32736)_{10} \approx (1 \cdot 2^{15})$ 

 Os limites de representação dos números negativos são simétricos aos limites positivos apresentados.

Na reta real temos a seguinte representação para F(2, 10, -15, +15):



- Limites da Representação em ponto Flutuante
  - b) Representação do Zero

É obtida com mantissa nula e o menor expoente representável (I).

Representar o zero em F(2,10,-15,+15).

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 1 1 1

#### Exercício

1) Determinar todos os números de ponto flutuante normalizados em F(2,3,-2,+2).

2) Determinar todos os números de ponto flutuante normalizados em F(2,5,-4,+4).

Pode-se notar que a distribuição de números representáveis de F(β, t, I, S) não é uniforme em ℜ, e que para cada potência da base β existe uma quantidade fixa de números representáveis dada por:

$$NC = (\beta - 1) \cdot \beta^{t-1}$$

#### Exemplo:

Em F(2, 3, -1, +2) temos as seguintes representações possíveis:

. •		/	•
mantissas	poss	ıve	IS

0,100

0,101

0,110

0,111

#### expoentes possíveis:

2-1

20

**2**<sup>+1</sup>

**2**<sup>+2</sup>

- $\square$  Em F(2, 3, -1, +2)
  - Quatro possibilidades de mantissas em cada potência da base

$$((\beta - 1).\beta^{t-1} = 4 \text{ para } \beta = 2 \text{ e t} = 3$$

Quatro possibilidades de expoentes

$$(S - I + 1 = 4 para S = 2 e I = -1)$$

Número total de positivos representáveis (NP = 16).

 Desta forma o número total de elementos representáveis em uma máquina genérica F(β, t, I, S) é dado por:

NF(
$$\beta$$
, t, I, S) = 2.(S - I + 1).( $\beta$  - 1). $\beta$ <sup>t-1</sup> + 1

□ Incluindo os positivos, negativos e o zero.

#### Exemplo:

Em F(2, 10, -15, +15) (máquina de 16 *bits*) temos:

NF = 2.  $(15 - (-15) + 1) \cdot (2 - 1) \cdot 2^{10-1} + 1$ 

= 31745 elementos

incluindo os positivos, negativos e o zero.

#### Exemplo:

Em F(10, 10, -99, +99) (calculadora científica comum) temos:

NF = 2. 
$$(99 - (-99) + 1) \cdot (10 - 1) \cdot 10^{10-1} + 1$$
  
= 3582 \cdot 10<sup>9</sup> +1 elementos

#### Exercício:

Na máquina F(2, 3, -3, +3) com  $d_1 \neq 0$  calcule:

- O número de elementos representáveis;
- Esquematize a representação de todos os elementos positivos na base 2;
- Defina as regiões de underflow e overflow.

#### Exercício:

Considere o sistema F(2, 5, -3, 1) com  $d_1 \neq 0$  calcule:

- Quantos números podemos representar neste sistema?
- Qual o maior número na base 10 que podemos representar neste sistema?
- Defina as regiões de underflow e overflow?

#### Erro Absoluto:

Diferença entre o valor exato de um número x e seu valor aproximado  $\overline{x}$  obtido a partir de um procedimento numérico.

$$EA_x = |x - \bar{x}|$$

 Em geral apenas x é conhecido, e o que se faz é assumir um limitante superior (K1 majorante) ou uma estimativa para o módulo do erro absoluto.

$$|EA_x| \leq k1$$

Exemplos (erro absoluto)

Seja x representado por  $\overline{x}$  = 2112,9 de forma que  $|EA_x| < 0,1$  podemos dizer que x  $\in$  (2112,8;2113,0).

Seja y representado por  $\overline{y}$ = 5,3 de forma que  $|EA_x|$  < 0,1 podemos dizer que y  $\in$  (5,2; 5,4)

#### Erro Relativo ou Taxa de Erro

Erro relativo de x é o módulo do quociente entre o erro absoluto  $E_{ax}$ e o valor exato x ou o valor aproximado  $\overline{x}$ .

$$E_{Rx} = \left| \frac{E_{ax}}{x} \right| = \left| \frac{x - \overline{x}}{x} \right| \quad ou \quad E_{Rx} = \left| \frac{E_{ax}}{\overline{x}} \right| = \left| \frac{x - \overline{x}}{\overline{x}} \right|$$

 ${\scriptscriptstyle \square}$  Taxa de erro é  $E_{\scriptscriptstyle Px}=E_{\scriptscriptstyle RX}.100$ 

- Exemplo (erro relativo)
- □ Seja x representado por  $\overline{x}$  = 2112,9 de forma que  $|E_{ax}|$  < 0,1

$$E_{Rx} = \left| \frac{E_{ax}}{\overline{x}} \right| = \frac{0.1}{2112.9} = 4,7.10^{-5}$$

$$E_{px} = 4,7.10^{-5}.100 = 0,0047\%$$

# TIPOS DE ERROS EXISTENTES EM MÁQUINAS DIGITAIS

- Erros Inerentes: são aqueles existentes nos dados de entrada de um software numérico. Decorre, por exemplo, de medições experimentais, de outras simulações numéricas, ...
- Erros de truncamento: ocorrem quando quebramos um processo matematicamente infinito, tornando-o finito, por incapacidade de execução ou armazenamento.

# TIPOS DE ERROS EXISTENTES EM MÁQUINAS DIGITAIS

■ Erros de Arredondamento: ocorrem quando são desprezados os últimos dígitos que, ou não são fisicamente significativos na representação numérica, ou estão além da capacidade de armazenamento na máquina digital.

#### EXEMPLOS:

#### Erro de truncamento:

- Aproximar  $\pi$  truncando na quarta casa decimal, sendo que  $\pi = 3,1415926535...$
- Sabendo-se que ex pode ser escrito como:

$$e^x = \sum_{i=0}^{\infty} \frac{x_i}{i!}$$

faça a aproximação de e<sup>2</sup> através de um truncamento após quatro termos da somatória.

#### **EXEMPLOS:**

- **□** Erro de Arredondamento:
  - Arredondar  $\pi$  na quarta casa decimal, sendo que  $\pi = 3,1415926535...$

#### Erros de Arredondamento e Truncamento

X	Repres. por arredondamento	Repres. por Truncamento
1,25	0,125x10	0,125x10
10,053	$0,101x10^2$	0,100x10 <sup>2</sup>
-238,15	-0,238x10 <sup>3</sup>	-0,238x10 <sup>3</sup>
2,71828	0,272x10	0,271x10
0,000007	Exp< -4 (underflow)	Exp < -4 (underflow)
718235,82	Exp > 4 (overflow)	Exp > 4 (overflow)

 Quando se utiliza o arredondamento os erros cometidos são menores que no truncamento, no entanto o arredondamento requer um maior tempo de execução e por esta razão o truncamento é mais utilizado.

- Consequências dos erros de arredondamento:
- (a) Perda de significação: Esta é uma consequência de erros de arredondamento, que gera perda, total ou parcial, de dígitos significativos.

#### **Exemplo:**

Efetue a soma de a = 0.0135 e b = 10.51 em F(10.4.10.+10) Representação em ponto flutuante:

$$a = 0,1350 \cdot 10^{-1}$$
  $b = 0,1051 \cdot 10^{2}$ 

A adição em aritmética de ponto flutuante requer o alinhamento dos pontos decimais dos dois números. Para isto, a mantissa do número de menor expoente deve ser deslocado para a direita.

$$a = 0,1350 . 10^{-1}$$
  $b = 0,1051 . 10^{2}$   $a = 0,000135 . 10^{2}$  + Soma de parcelas de grandezas muito diferentes  $b = 0,1051 . 10^{2}$   $a + b = 0,1052 . 10^{2}$ 

#### Consequências dos erros de arredondamento:

(b) Instabilidade numérica: A acumulação sucessiva de erros de arredondamento pode conduzir um algoritmo de repetição a resultados absurdos.

#### **Exemplo:**

Avalie f(x) em x = 3 e em x = 3,00001 utilizando uma calculadora científica com representação de 10 dígitos.

$$f(x) = \frac{27985}{9,1-x^2}$$

- □ Note que há uma variação no resultado final de f(x).
- Isto caracteriza uma instabilidade intrínseca do modelo matemático em relação aos seus dados de entrada.

- PRECISÃO: estabelece a quantidade de algarismos significativos que representam um número.
- A precisão de uma máquina digital é definida como o número de dígitos t da mantissa na base β, e a precisão decimal "d" equivalente pode ser definida baseada na equivalência entre as variações dos dígitos menos significativos em cada base.

#### PRECISÃO

Pode ser definida da seguinte forma:

$$10^{1-d} = \beta^{1-t}$$
  
 $log(10^{1-d}) = log(\beta^{1-t})$   
 $1 - d = (1 - t) log \beta$   
 $d = 1 + (t - 1) log \beta$ 

 Exemplo: Calcule a precisão decimal equivalente da máquina de 16 bits

F(2, 10, -15, 15) 
$$\beta = 2$$
 t = 10  
d = 1 + (10 - 1) log 2  
d = 1 + 9. (log 2)  
d = 3,71  
d = 3 - 4 dígitos (ou seja, pode representar entre 3 e 4 dígitos)

Exemplo: Considere uma máquina

$$2^{-26} = 10^{-d+1} \implies \log 2^{-26} = \log 10^{-d+1}$$

$$-d + 1 = -26 \log 2 \implies d = 1 + 26 \log 2 \approx 8.8$$

8 e 9 dígitos significativos equivalentes

 Isto não significa que todas as frações decimais de 8 dígitos possam ser representadas precisamente em 27 bits.

- A representação é discreta
- Nem todas as frações decimais têm representação binária finita
- Significa que todas as representações binárias da máquina estão "corretas" para 8 dígitos significativos na base 10, ou seja, apresentam decimais equivalentes com pelo menos 8 dígitos corretos.

- EXATIDÃO: conceito relacionado com a forma que melhor representa uma grandeza numérica, ou seja, uma representação é mais exata quando tem o menor desvio (erro) em relação ao valor exato.
- □ Representar o  $\pi$  (3,1415926535) :
  - (a) 3,14  $\rightarrow$  precisão de dois dígitos 0,00159
  - (b) 3,141  $\rightarrow$  precisão de três dígitos 0,00059
  - (c) 3,1416  $\rightarrow$  precisão de cinco dígitos 0,000007