

# Numerikus módszerek 1.

1. előadás: Gépi számábrázolás, Hibaszámítás

Dr. Bozsik József

ELTE IK

- ① „Furcsa” jelenségek. . .
- ② Gépi számok: a lebegőpontos számok egy modellje
- ③ A hibaszámítás elemei

- 1 „Furcsa” jelenségek. . .
- 2 Gépi számok: a lebegőpontos számok egy modellje
- 3 A hibaszámítás elemei

Mennyi  $\sin(\pi)$  értéke?

Mennyi  $\sin(\pi)$  értéke?

1.224646799147353e-016

Mennyi  $\sum_{k=1}^{+\infty} \frac{1}{k}$  értéke?

Mennyi  $\sum_{k=1}^{+\infty} \frac{1}{k}$  értéke?

Mennyi az  $n$ -edik részletösszeg, valamely nagy  $n$ -re?  $\left(\sum_{k=1}^n \frac{1}{k}\right)$

Mennyi  $\sum_{k=1}^{+\infty} \frac{1}{k}$  értéke?

Mennyi az  $n$ -edik részletösszeg, valamely nagy  $n$ -re?  $\left(\sum_{k=1}^n \frac{1}{k}\right)$

Összegezzük oda vagy vissza ...

$n = 100000000$ -re

18.997896413852555

18.997896413853447



Mennyi  $\sqrt{2017} - \sqrt{2016}$  értéke?

Mennyi  $\sqrt{2017} - \sqrt{2016}$  értéke?

Más alakban is számolható:

$$\begin{aligned}\sqrt{2017} - \sqrt{2016} &= (\sqrt{2017} - \sqrt{2016}) \cdot \frac{\sqrt{2017} + \sqrt{2016}}{\sqrt{2017} + \sqrt{2016}} = \\ &= \frac{2017 - 2016}{\sqrt{2017} + \sqrt{2016}} = \frac{1}{\sqrt{2017} + \sqrt{2016}}.\end{aligned}$$

Mennyi  $\sqrt{2017} - \sqrt{2016}$  értéke?

Más alakban is számolható:

$$\begin{aligned}\sqrt{2017} - \sqrt{2016} &= (\sqrt{2017} - \sqrt{2016}) \cdot \frac{\sqrt{2017} + \sqrt{2016}}{\sqrt{2017} + \sqrt{2016}} = \\ &= \frac{2017 - 2016}{\sqrt{2017} + \sqrt{2016}} = \frac{1}{\sqrt{2017} + \sqrt{2016}}.\end{aligned}$$

Próbáljuk ki mindkét számolási módot!

0.011134504483941

0.016926965158418

## 4. furcsa jelenség Matlab-ban

A Matlab-ban

$$a = 1e - 20 (= 10^{-20}), \quad b = 1.$$

Mennyi lesz  $a + b$  értéke?

## 4. furcsa jelenség Matlab-ban

A Matlab-ban

$$a = 1e - 20 (= 10^{-20}), \quad b = 1.$$

Mennyi lesz  $a + b$  értéke?

1

## 4. furcsa jelenség Matlab-ban

A Matlab-ban

$$a = 1e - 20 (= 10^{-20}), \quad b = 1.$$

Mennyi lesz  $a + b$  értéke?

1

Igaz-e az asszociativitás a Matlab-ban?

$$(a + b) - b, \quad a + (b - b) = ?$$

## 4. furcsa jelenség Matlab-ban

A Matlab-ban

$$a = 1e - 20 (= 10^{-20}), \quad b = 1.$$

Mennyi lesz  $a + b$  értéke?

1

Igaz-e az asszociativitás a Matlab-ban?

$$(a + b) - b, \quad a + (b - b) = ?$$

Próbáljuk ki!

0

1.0000000000000000e-020

A Matlab-ban mennyi  $\cosh(20) - \sinh(20)$  és  $\exp(-20)$  értéke?



A Matlab-ban mennyi  $\cosh(20) - \sinh(20)$  és  $\exp(-20)$  értéke?

$$\begin{aligned}\cosh(20) - \sinh(20) &= \frac{\exp(20) + \exp(-20)}{2} - \frac{\exp(20) - \exp(-20)}{2} = \\ &= \exp(-20)\end{aligned}$$

Próbáljuk ki a kétféle számítási módot!

A Matlab-ban mennyi  $\cosh(20) - \sinh(20)$  és  $\exp(-20)$  értéke?

$$\begin{aligned}\cosh(20) - \sinh(20) &= \frac{\exp(20) + \exp(-20)}{2} - \frac{\exp(20) - \exp(-20)}{2} = \\ &= \exp(-20)\end{aligned}$$

Próbáljuk ki a kétféle számítási módot!

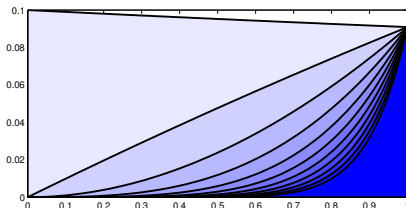
0

2.061153622438558e-009

Mennyi a

$$T_n := \int_0^1 f_n(x) = \int_0^1 \frac{x^n}{x+10} dx$$

határozott integrál értéke? Analitikusan nehéz megadni az értékét.  
(A geometriai szemléltetésből látszik, hogy mindig pozitív és nullához tart az integrál értéke.)



$$\begin{aligned} T_n &:= \int_0^1 \frac{x^n}{x+10} dx = \int_0^1 \frac{(x+10-10)x^{n-1}}{x+10} dx = \\ &= \int_0^1 x^{n-1} dx - 10 \cdot \int_0^1 \frac{x^{n-1}}{x+10} dx = \frac{1}{n} - 10 \cdot T_{n-1} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} T_n &:= \int_0^1 \frac{x^n}{x+10} dx = \int_0^1 \frac{(x+10-10)x^{n-1}}{x+10} dx = \\ &= \int_0^1 x^{n-1} dx - 10 \cdot \int_0^1 \frac{x^{n-1}}{x+10} dx = \frac{1}{n} - 10 \cdot T_{n-1} \end{aligned}$$

$$T_0 = \int_0^1 \frac{1}{x+10} dx = [\ln(x+10)]_0^1 = \ln(11) - \ln(10) = \ln(1.1)$$

$$\begin{aligned}
 T_n &:= \int_0^1 \frac{x^n}{x+10} dx = \int_0^1 \frac{(x+10-10)x^{n-1}}{x+10} dx = \\
 &= \int_0^1 x^{n-1} dx - 10 \cdot \int_0^1 \frac{x^{n-1}}{x+10} dx = \frac{1}{n} - 10 \cdot T_{n-1}
 \end{aligned}$$

$$T_0 = \int_0^1 \frac{1}{x+10} dx = [\ln(x+10)]_0^1 = \ln(11) - \ln(10) = \ln(1.1)$$

Tehát a rekuzió:

$$T_0 := \ln(1.1), \quad T_n := \frac{1}{n} - 10 \cdot T_{n-1} \quad (n = 1, 2, \dots).$$

Számoljuk a kapott rekurzió alapján a  $T_{20}$ . tagot Matlab-bal!

Rendezzük át a rekurziót csökkenően:

$$10T_{n-1} = \frac{1}{n} - T_n \Leftrightarrow$$
$$T_{n-1} = \frac{1}{10} \cdot \left( \frac{1}{n} - T_n \right)$$

Rendezzük át a rekurziót csökkenően:

$$10 T_{n-1} = \frac{1}{n} - T_n \Leftrightarrow$$

$$T_{n-1} = \frac{1}{10} \cdot \left( \frac{1}{n} - T_n \right)$$

Indítsuk a rekurziót egy  $M \gg n$  értékből,

$$T_M := 0, \quad T_{n-1} = \frac{1}{10} \cdot \left( \frac{1}{n} - T_n \right) \quad (n = M, \dots, m+1).$$

Számoljuk a második rekurzió alapján is a  $T_{20}$ . tagot! A két algoritmus közül melyik stabil?



Rendezzük át a rekurziót csökkenően:

$$10 T_{n-1} = \frac{1}{n} - T_n \Leftrightarrow$$

$$T_{n-1} = \frac{1}{10} \cdot \left( \frac{1}{n} - T_n \right)$$

Indítsuk a rekurziót egy  $M \gg n$  értékből,

$$T_M := 0, \quad T_{n-1} = \frac{1}{10} \cdot \left( \frac{1}{n} - T_n \right) \quad (n = M, \dots, m+1).$$

Számoljuk a második rekurzió alapján is a  $T_{20}$ . tagot! A két algoritmus közül melyik stabil?

7.483468021084803e+003  
0.004347035818028

## Definíció:

A *numerikus algoritmus* aritmetikai és logikai műveletek véges sorozata.

## Definíció:

A *numerikus algoritmus* aritmetikai és logikai műveletek véges sorozata.

## Definíció:

A numerikus algoritmus *stabil*, ha létezik olyan  $C > 0$  konstans, hogy a kétféle  $B_1, B_2$  bemenő adatból kapott  $K_1, K_2$  kimenő adatokra

$$\|K_1 - K_2\| \leq C \cdot \|B_1 - B_2\|.$$

## Definíció:

A *numerikus algoritmus* aritmetikai és logikai műveletek véges sorozata.

## Definíció:

A numerikus algoritmus *stabil*, ha létezik olyan  $C > 0$  konstans, hogy a kétféle  $B_1, B_2$  bemenő adatból kapott  $K_1, K_2$  kimenő adatokra

$$\|K_1 - K_2\| \leq C \cdot \|B_1 - B_2\|.$$

## Példa

A Fibonacci sorozat rekurziója instabil. Lásd gyakorlaton.

- 1 „Furcsa” jelenségek. . .
- 2 Gépi számok: a lebegőpontos számok egy modellje
- 3 A hibaszámítás elemei

- Gyakorlati és tudományos számításokban sokszor szükségünk van valós számok kezelésére.
- A számítógépeken csak egy véges halmaz elemei közül választhatunk.
- Ráadásul ezek több nagyságrenddel eltérhetnek.

# Lebegőpontos számok egy modellje

Lebegőpontos számok, normalizált alak:  $324 \rightsquigarrow +0.324 \cdot 10^3$ .

Kettes számrendszerben:  $101000100 \rightsquigarrow +0.101000100 \cdot 2^9$ .

Általában:  $\pm 0. \underbrace{1 \text{ --- } \dots \text{ ---}}_{t \text{ jegy}} \cdot 2^k \quad (k^- \leq k \leq k^+)$ .

## Definíció: Normalizált lebegőpontos szám

Legyen  $m = \sum_{i=1}^t m_i \cdot 2^{-i}$ , ahol  $t \in \mathbb{N}$ ,  $m_1 = 1$ ,  $m_i \in \{0, 1\}$ .

Ekkor az  $a = \pm m \cdot 2^k$  ( $k \in \mathbb{Z}$ ) alakú számot *normalizált lebegőpontos számnak* nevezzük.

$m$ : a szám *mantisszája*, hossza  $t$

$k$ : a szám *karakterisztikája*,  $k^- \leq k \leq k^+$

# Lebegőpontos számok egy modellje

Lebegőpontos számok, normalizált alak:  $324 \rightsquigarrow +0.324 \cdot 10^3$ .

Kettes számrendszerben:  $101000100 \rightsquigarrow +0.101000100 \cdot 2^9$ .

Általában:  $\pm 0. \underbrace{1 \_ \_ \dots \_}_{t \text{ jegy}} \cdot 2^k \quad (k^- \leq k \leq k^+)$ .

## Definíció: Normalizált lebegőpontos szám

Legyen  $m = \sum_{i=1}^t m_i \cdot 2^{-i}$ , ahol  $t \in \mathbb{N}$ ,  $m_1 = 1$ ,  $m_i \in \{0, 1\}$ .

Ekkor az  $a = \pm m \cdot 2^k$  ( $k \in \mathbb{Z}$ ) alakú számot *normalizált lebegőpontos számnak* nevezzük.

$m$ : a szám *mantisszája*, hossza  $t$

$k$ : a szám *karakterisztikája*,  $k^- \leq k \leq k^+$



# Lebegőpontos számok egy modellje

Lebegőpontos számok, normalizált alak:  $324 \rightsquigarrow +0.324 \cdot 10^3$ .

Kettes számrendszerben:  $101000100 \rightsquigarrow +0.101000100 \cdot 2^9$ .

Általában:  $\pm 0. \underbrace{1 \_ \_ \dots \_}_{t \text{ jegy}} \cdot 2^k \quad (k^- \leq k \leq k^+)$ .

## **Definíció:** Normalizált lebegőpontos szám

Legyen  $m = \sum_{i=1}^t m_i \cdot 2^{-i}$ , ahol  $t \in \mathbb{N}$ ,  $m_1 = 1$ ,  $m_i \in \{0, 1\}$ .

Ekkor az  $a = \pm m \cdot 2^k$  ( $k \in \mathbb{Z}$ ) alakú számot *normalizált lebegőpontos számnak* nevezzük.

$m$ : a szám *mantisszája*, hossza  $t$

$k$ : a szám *karakterisztikája*,  $k^- \leq k \leq k^+$

# Lebegőpontos számok egy modellje

Jelölés:  $a = \pm[m_1 \dots m_t | k] = \pm 0.m_1 \dots m_t \cdot 2^k$ .

Jelölés:  $M = M(t, k^-, k^+)$  a gépi számok halmaza, adott  $k^-, k^+ \in \mathbb{Z}$  és  $t \in \mathbb{N}$  esetén. (Általában  $k^- < 0$  és  $k^+ > 0$ .)

## Definíció: Gépi számok halmaza

$$M(t, k^-, k^+) = \left\{ a = \pm 2^k \cdot \sum_{i=1}^t m_i \cdot 2^{-i} : \begin{array}{l} k^- \leq k \leq k^+, \\ m_i \in \{0, 1\}, m_1 = 1 \end{array} \right\} \cup \{0\}$$

Gyakorlatban még hozzávesszük:  $\infty, -\infty, \text{NaN}, \dots$

Jelölés:  $a = \pm[m_1 \dots m_t | k] = \pm 0.m_1 \dots m_t \cdot 2^k$ .

Jelölés:  $M = M(t, k^-, k^+)$  a gépi számok halmaza, adott  $k^-, k^+ \in \mathbb{Z}$  és  $t \in \mathbb{N}$  esetén. (Általában  $k^- < 0$  és  $k^+ > 0$ .)

## Definíció: Gépi számok halmaza

$$M(t, k^-, k^+) = \left\{ a = \pm 2^k \cdot \sum_{i=1}^t m_i \cdot 2^{-i} : \begin{array}{l} k^- \leq k \leq k^+, \\ m_i \in \{0, 1\}, m_1 = 1 \end{array} \right\} \cup \{0\}$$

Gyakorlatban még hozzávesszük:  $\infty, -\infty, \text{NaN}, \dots$

Jelölés:  $a = \pm[m_1 \dots m_t | k] = \pm 0.m_1 \dots m_t \cdot 2^k$ .

Jelölés:  $M = M(t, k^-, k^+)$  a gépi számok halmaza, adott  $k^-, k^+ \in \mathbb{Z}$  és  $t \in \mathbb{N}$  esetén. (Általában  $k^- < 0$  és  $k^+ > 0$ .)

## Definíció: Gépi számok halmaza

$$M(t, k^-, k^+) = \left\{ a = \pm 2^k \cdot \sum_{i=1}^t m_i \cdot 2^{-i} : \begin{array}{l} k^- \leq k \leq k^+, \\ m_i \in \{0, 1\}, m_1 = 1 \end{array} \right\} \cup \{0\}$$

Gyakorlatban még hozzávesszük:  $\infty, -\infty, \text{NaN}, \dots$

# Gépi számok tulajdonságai, nevezetes értékei

①  $\frac{1}{2} \leq m < 1$

②  $M$  szimmetrikus a 0-ra.

③  $M$  legkisebb pozitív eleme:

$$\varepsilon_0 = [100 \dots 0 | k^-] = \frac{1}{2} \cdot 2^{k^-} = 2^{k^- - 1}$$

④  $M$ -ben az 1 után következő gépi szám és 1 különbsége:

$$\varepsilon_1 = [100 \dots 01 | 1] - [100 \dots 00 | 1] = 2^{-t} \cdot 2^1 = 2^{1-t}$$

⑤  $M$  legnagyobb eleme:

$$\begin{aligned} M_\infty &= [111 \dots 11 | k^+] = 1.00 \dots 00 \cdot 2^{k^+} - 0.00 \dots 01 \cdot 2^{k^+} = \\ &= (1 - 2^{-t}) \cdot 2^{k^+} \end{aligned}$$

⑥  $M$  elemeinek száma (számossága):

$$|M| = 2 \cdot 2^{t-1} \cdot (k^+ - k^- + 1) + 1$$

# Gépi számok tulajdonságai, nevezetes értékei

- 1  $\frac{1}{2} \leq m < 1$
- 2  $M$  szimmetrikus a 0-ra.
- 3  $M$  legkisebb pozitív eleme:

$$\varepsilon_0 = [100 \dots 0 | k^-] = \frac{1}{2} \cdot 2^{k^-} = 2^{k^- - 1}$$

- 4  $M$ -ben az 1 után következő gépi szám és 1 különbsége:

$$\varepsilon_1 = [100 \dots 01 | 1] - [100 \dots 00 | 1] = 2^{-t} \cdot 2^1 = 2^{1-t}$$

- 5  $M$  legnagyobb eleme:

$$\begin{aligned} M_\infty &= [111 \dots 11 | k^+] = 1.00 \dots 00 \cdot 2^{k^+} - 0.00 \dots 01 \cdot 2^{k^+} = \\ &= (1 - 2^{-t}) \cdot 2^{k^+} \end{aligned}$$

- 6  $M$  elemeinek száma (számossága):

$$|M| = 2 \cdot 2^{t-1} \cdot (k^+ - k^- + 1) + 1$$

# Gépi számok tulajdonságai, nevezetes értékei

- 1  $\frac{1}{2} \leq m < 1$
- 2  $M$  szimmetrikus a 0-ra.
- 3  $M$  legkisebb pozitív eleme:

$$\varepsilon_0 = [100 \dots 0 | k^-] = \frac{1}{2} \cdot 2^{k^-} = 2^{k^- - 1}$$

- 4  $M$ -ben az 1 után következő gépi szám és 1 különbsége:

$$\varepsilon_1 = [100 \dots 01 | 1] - [100 \dots 00 | 1] = 2^{-t} \cdot 2^1 = 2^{1-t}$$

- 5  $M$  legnagyobb eleme:

$$\begin{aligned} M_\infty &= [111 \dots 11 | k^+] = 1.00 \dots 00 \cdot 2^{k^+} - 0.00 \dots 01 \cdot 2^{k^+} = \\ &= (1 - 2^{-t}) \cdot 2^{k^+} \end{aligned}$$

- 6  $M$  elemeinek száma (számossága):

$$|M| = 2 \cdot 2^{t-1} \cdot (k^+ - k^- + 1) + 1$$

# Gépi számok tulajdonságai, nevezetes értékei

- ①  $\frac{1}{2} \leq m < 1$
- ②  $M$  szimmetrikus a 0-ra.
- ③  $M$  legkisebb pozitív eleme:

$$\varepsilon_0 = [100 \dots 0 | k^-] = \frac{1}{2} \cdot 2^{k^-} = 2^{k^- - 1}$$

- ④  $M$ -ben az 1 után következő gépi szám és 1 különbsége:

$$\varepsilon_1 = [100 \dots 01 | 1] - [100 \dots 00 | 1] = 2^{-t} \cdot 2^1 = 2^{1-t}$$

- ⑤  $M$  legnagyobb eleme:

$$\begin{aligned} M_\infty &= [111 \dots 11 | k^+] = 1.00 \dots 00 \cdot 2^{k^+} - 0.00 \dots 01 \cdot 2^{k^+} = \\ &= (1 - 2^{-t}) \cdot 2^{k^+} \end{aligned}$$

- ⑥  $M$  elemeinek száma (számossága):

$$|M| = 2 \cdot 2^{t-1} \cdot (k^+ - k^- + 1) + 1$$



# Gépi számok tulajdonságai, nevezetes értékei

- 1  $\frac{1}{2} \leq m < 1$
- 2  $M$  szimmetrikus a 0-ra.
- 3  $M$  legkisebb pozitív eleme:

$$\varepsilon_0 = [100 \dots 0 | k^-] = \frac{1}{2} \cdot 2^{k^-} = 2^{k^- - 1}$$

- 4  $M$ -ben az 1 után következő gépi szám és 1 különbsége:

$$\varepsilon_1 = [100 \dots 01 | 1] - [100 \dots 00 | 1] = 2^{-t} \cdot 2^1 = 2^{1-t}$$

- 5  $M$  legnagyobb eleme:

$$\begin{aligned} M_\infty &= [111 \dots 11 | k^+] = 1.00 \dots 00 \cdot 2^{k^+} - 0.00 \dots 01 \cdot 2^{k^+} = \\ &= (1 - 2^{-t}) \cdot 2^{k^+} \end{aligned}$$

- 6  $M$  elemeinek száma (számossága):

$$|M| = 2 \cdot 2^{t-1} \cdot (k^+ - k^- + 1) + 1$$

# Gépi számok tulajdonságai, nevezetes értékei

- 1  $\frac{1}{2} \leq m < 1$
- 2  $M$  szimmetrikus a 0-ra.
- 3  $M$  legkisebb pozitív eleme:

$$\varepsilon_0 = [100 \dots 0 | k^-] = \frac{1}{2} \cdot 2^{k^-} = 2^{k^- - 1}$$

- 4  $M$ -ben az 1 után következő gépi szám és 1 különbsége:

$$\varepsilon_1 = [100 \dots 01 | 1] - [100 \dots 00 | 1] = 2^{-t} \cdot 2^1 = 2^{1-t}$$

- 5  $M$  legnagyobb eleme:

$$\begin{aligned} M_\infty &= [111 \dots 11 | k^+] = 1.00 \dots 00 \cdot 2^{k^+} - 0.00 \dots 01 \cdot 2^{k^+} = \\ &= (1 - 2^{-t}) \cdot 2^{k^+} \end{aligned}$$

- 6  $M$  elemeinek száma (számossága):

$$|M| = 2 \cdot 2^{t-1} \cdot (k^+ - k^- + 1) + 1$$

## Példa

$M(3, -1, 2)$  gépi számainak alakja:  $\pm 0.1\_ \_ \cdot 2^k$ ,  $(-1 \leq k \leq 2)$

Elemei  $k = 0$  esetén:  $0.100, 0.101, 0.110, 0.111$ , azaz  $\frac{1}{2}, \frac{5}{8}, \frac{6}{8}, \frac{7}{8}$ .

Valamint  $k = -1$  esetén ezek fele,  $k = 1$  esetén ezek kétszerese,  $k = 2$  esetén ezek négyszerese. (Továbbá negatív előjellel...)

$$\varepsilon_0 = [100|-1] = 0.100 \cdot 2^{-1} = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} = \frac{1}{4} = 0.25$$

$$\varepsilon_1 = [101|1] - 1 = 0.101 \cdot 2^1 - 1 = \frac{1}{8} \cdot 2 = \frac{1}{4} = 0.25$$

$$M_\infty = [111|2] = 0.111 \cdot 2^2 = \frac{7}{8} \cdot 4 = \frac{7}{2} = 3.5$$

$$|M| = 2 \cdot 2^2 \cdot 4 + 1 = 33$$

## Példa

$M(3, -1, 2)$  gépi számainak alakja:  $\pm 0.1\_ \_ \cdot 2^k$ ,  $(-1 \leq k \leq 2)$

Elemei  $k = 0$  esetén:  $0.100, 0.101, 0.110, 0.111$ , azaz  $\frac{1}{2}, \frac{5}{8}, \frac{6}{8}, \frac{7}{8}$ .

Valamint  $k = -1$  esetén ezek fele,  $k = 1$  esetén ezek kétszerese,  $k = 2$  esetén ezek négyszerese. (Továbbá negatív előjellel...)

$$\varepsilon_0 = [100|-1] = 0.100 \cdot 2^{-1} = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} = \frac{1}{4} = 0.25$$

$$\varepsilon_1 = [101|1] - 1 = 0.101 \cdot 2^1 - 1 = \frac{1}{8} \cdot 2 = \frac{1}{4} = 0.25$$

$$M_\infty = [111|2] = 0.111 \cdot 2^2 = \frac{7}{8} \cdot 4 = \frac{7}{2} = 3.5$$

$$|M| = 2 \cdot 2^2 \cdot 4 + 1 = 33$$

## Példa

$M(3, -1, 2)$  gépi számainak alakja:  $\pm 0.1\_ \_ \cdot 2^k$ ,  $(-1 \leq k \leq 2)$

Elemei  $k = 0$  esetén:  $0.100, 0.101, 0.110, 0.111$ , azaz  $\frac{1}{2}, \frac{5}{8}, \frac{6}{8}, \frac{7}{8}$ .

Valamint  $k = -1$  esetén ezek fele,  $k = 1$  esetén ezek kétszerese,  $k = 2$  esetén ezek négyszerese. (Továbbá negatív előjellel. . .)

$$\varepsilon_0 = [100|-1] = 0.100 \cdot 2^{-1} = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} = \frac{1}{4} = 0.25$$

$$\varepsilon_1 = [101|1] - 1 = 0.101 \cdot 2^1 - 1 = \frac{1}{8} \cdot 2 = \frac{1}{4} = 0.25$$

$$M_\infty = [111|2] = 0.111 \cdot 2^2 = \frac{7}{8} \cdot 4 = \frac{7}{2} = 3.5$$

$$|M| = 2 \cdot 2^2 \cdot 4 + 1 = 33$$

## Példa

$M(3, -1, 2)$  gépi számainak alakja:  $\pm 0.1\_ \_ \cdot 2^k$ ,  $(-1 \leq k \leq 2)$

Elemei  $k = 0$  esetén:  $0.100, 0.101, 0.110, 0.111$ , azaz  $\frac{1}{2}, \frac{5}{8}, \frac{6}{8}, \frac{7}{8}$ .

Valamint  $k = -1$  esetén ezek fele,  $k = 1$  esetén ezek kétszerese,  $k = 2$  esetén ezek négyszerese. (Továbbá negatív előjellel. . .)

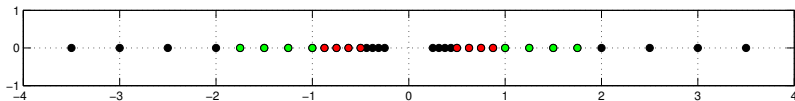
$$\varepsilon_0 = [100|-1] = 0.100 \cdot 2^{-1} = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} = \frac{1}{4} = 0.25$$

$$\varepsilon_1 = [101|1] - 1 = 0.101 \cdot 2^1 - 1 = \frac{1}{8} \cdot 2 = \frac{1}{4} = 0.25$$

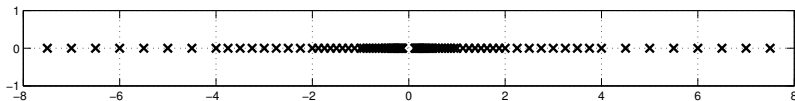
$$M_\infty = [111|2] = 0.111 \cdot 2^2 = \frac{7}{8} \cdot 4 = \frac{7}{2} = 3.5$$

$$|M| = 2 \cdot 2^2 \cdot 4 + 1 = 33$$

$$M(3, -1, 2)$$



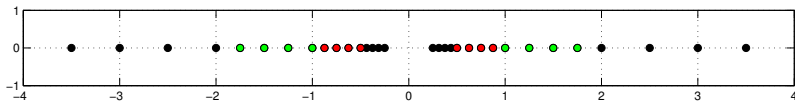
$$M(4, -2, 3)$$



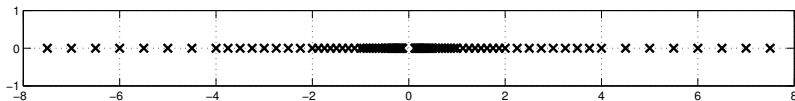
float  $\sim M(23, -128, 127)$ , double  $\sim M(52, -1024, 1023)$

bitek, nevezetes értékek?

$$M(3, -1, 2)$$



$$M(4, -2, 3)$$



float  $\sim M(23, -128, 127)$ , double  $\sim M(52, -1024, 1023)$

bitek, nevezetes értékek?



Hogyan feleltetünk meg egy  $\mathbb{R}$ -beli számnak egy gépi számot?  
Jelöljük  $\mathbb{R}_M$ -mel az ábrázolható számok tartományát, azaz  
 $\mathbb{R}_M := \{x \in \mathbb{R} : |x| \leq M_\infty\}$ .

## Definíció: Input függvény

Az  $fl: \mathbb{R}_M \rightarrow M$  függvényt *input függvénynek* nevezzük, ha

$$fl(x) = \begin{cases} 0 & \text{ha } |x| < \varepsilon_0, \\ \tilde{x} & \text{ha } \varepsilon_0 \leq |x| \leq M_\infty, \end{cases}$$

ahol  $\tilde{x}$  az  $x$ -hez legközelebbi gépi szám (a kerekítés szabályai szerint).

Tehát már az is egyfajta hibát okoz számításakor, hogy valós számokat számítógépre viszünk. . . de mekkorát?

## Tétel: Input hiba

Minden  $x \in \mathbb{R}_M$  esetén

$$|x - fl(x)| \leq \begin{cases} \varepsilon_0 & \text{ha } |x| < \varepsilon_0, \\ \frac{1}{2}|x| \cdot \varepsilon_1 & \text{ha } \varepsilon_0 \leq |x| \leq M_\infty, \end{cases}$$

## Következmény: Input hiba

Ha  $\varepsilon_0 \leq |x| \leq M_\infty$ , akkor

$$\frac{|x - fl(x)|}{|x|} \leq \frac{1}{2} \cdot \varepsilon_1 = 2^{-t}.$$

A hiba tehát lényegében  $\varepsilon_1$ -től, azaz  $t$ -től függ.

Tehát már az is egyfajta hibát okoz számításkor, hogy valós számokat számítógépre viszünk... de mekkorát?

## Tétel: Input hiba

Minden  $x \in \mathbb{R}_M$  esetén

$$|x - fl(x)| \leq \begin{cases} \varepsilon_0 & \text{ha } |x| < \varepsilon_0, \\ \frac{1}{2}|x| \cdot \varepsilon_1 & \text{ha } \varepsilon_0 \leq |x| \leq M_\infty, \end{cases}$$

## Következmény: Input hiba

Ha  $\varepsilon_0 \leq |x| \leq M_\infty$ , akkor

$$\frac{|x - fl(x)|}{|x|} \leq \frac{1}{2} \cdot \varepsilon_1 = 2^{-t}.$$

A hiba tehát lényegében  $\varepsilon_1$ -től, azaz  $t$ -től függ.

Mennyi a hiba, ha  $|x| > M_\infty$ ?

**Bizonyítás:**

- ❶ Ha  $|x| < \varepsilon_0$ , akkor  $f(x) = 0$ , így  $|x - f(x)| = |x| < \varepsilon_0$ .
- ❷ Ha  $|x| \geq \varepsilon_0$  és  $x \in M$ , akkor  $f(x) = x$ , így  $|x - f(x)| = 0$ .
- ❸ A meggondolandó eset, amikor  $|x| \geq \varepsilon_0$  és  $x \notin M$ .

Elegendő csak pozitív  $x$ -ekkel foglalkoznunk a 0-ra való szimmetria miatt. Keressük meg azt a két szomszédos gépi számot:

$x' < x < x''$  és  $x', x'' \in M$ , amelyek közrefogják  $x$ -et.

Legyen  $x' = [1\_ \dots \_ |k|]$  alakú. Mennyi  $x'$  és  $x''$  távolsága?

Ha  $x'$ -ben az utolsó helyiértékhez 1-et adunk, akkor  $x''$ -t kapjuk.  
Tehát  $x'' - x' = 2^{-t} \cdot 2^k = 2^{k-t}$ .



Mennyi a hiba, ha  $|x| > M_\infty$ ?

## Bizonyítás:

- ❶ Ha  $|x| < \varepsilon_0$ , akkor  $fl(x) = 0$ , így  $|x - fl(x)| = |x| < \varepsilon_0$ .
- ❷ Ha  $|x| \geq \varepsilon_0$  és  $x \in M$ , akkor  $fl(x) = x$ , így  $|x - fl(x)| = 0$ .
- ❸ A meggondolandó eset, amikor  $|x| \geq \varepsilon_0$  és  $x \notin M$ .

Elegendő csak pozitív  $x$ -ekkel foglalkoznunk a 0-ra való szimmetria miatt. Keressük meg azt a két szomszédos gépi számot:

$x' < x < x''$  és  $x', x'' \in M$ , amelyek közrefogják  $x$ -et.

Legyen  $x' = [1\_ \dots \_ |k|]$  alakú. Mennyi  $x'$  és  $x''$  távolsága?

Ha  $x'$ -ben az utolsó helyiértékhez 1-et adunk, akkor  $x''$ -t kapjuk.  
Tehát  $x'' - x' = 2^{-t} \cdot 2^k = 2^{k-t}$ .



Mennyi a hiba, ha  $|x| > M_\infty$ ?

## Bizonyítás:

- ❶ Ha  $|x| < \varepsilon_0$ , akkor  $fl(x) = 0$ , így  $|x - fl(x)| = |x| < \varepsilon_0$ .
- ❷ Ha  $|x| \geq \varepsilon_0$  és  $x \in M$ , akkor  $fl(x) = x$ , így  $|x - fl(x)| = 0$ .
- ❸ A meggondolandó eset, amikor  $|x| \geq \varepsilon_0$  és  $x \notin M$ .

Elegendő csak pozitív  $x$ -ekkel foglalkoznunk a 0-ra való szimmetria miatt. Keressük meg azt a két szomszédos gépi számot:

$x' < x < x''$  és  $x', x'' \in M$ , amelyek közrefogják  $x$ -et.

Legyen  $x' = [1\_ \dots \_ |k|]$  alakú. Mennyi  $x'$  és  $x''$  távolsága?

Ha  $x'$ -ben az utolsó helyiértékhez 1-et adunk, akkor  $x''$ -t kapjuk.  
Tehát  $x'' - x' = 2^{-t} \cdot 2^k = 2^{k-t}$ .



Mennyi a hiba, ha  $|x| > M_\infty$ ?

## Bizonyítás:

- ❶ Ha  $|x| < \varepsilon_0$ , akkor  $fl(x) = 0$ , így  $|x - fl(x)| = |x| < \varepsilon_0$ .
- ❷ Ha  $|x| \geq \varepsilon_0$  és  $x \in M$ , akkor  $fl(x) = x$ , így  $|x - fl(x)| = 0$ .
- ❸ A meggondolandó eset, amikor  $|x| \geq \varepsilon_0$  és  $x \notin M$ .

Elegendő csak pozitív  $x$ -ekkel foglalkoznunk a 0-ra való szimmetria miatt. Keressük meg azt a két szomszédos gépi számot:

$x' < x < x''$  és  $x', x'' \in M$ , amelyek közrefogják  $x$ -et.

Legyen  $x' = [1\_ \dots \_ |k|]$  alakú. Mennyi  $x'$  és  $x''$  távolsága?

Ha  $x'$ -ben az utolsó helyiértékhez 1-et adunk, akkor  $x''$ -t kapjuk. Tehát  $x'' - x' = 2^{-t} \cdot 2^k = 2^{k-t}$ .



Mennyi a hiba, ha  $|x| > M_\infty$ ?

## Bizonyítás:

- ① Ha  $|x| < \varepsilon_0$ , akkor  $fl(x) = 0$ , így  $|x - fl(x)| = |x| < \varepsilon_0$ .
- ② Ha  $|x| \geq \varepsilon_0$  és  $x \in M$ , akkor  $fl(x) = x$ , így  $|x - fl(x)| = 0$ .
- ③ A meggondolandó eset, amikor  $|x| \geq \varepsilon_0$  és  $x \notin M$ .

Elegendő csak pozitív  $x$ -ekkel foglalkoznunk a 0-ra való szimmetria miatt. Keressük meg azt a két szomszédos gépi számot:

$x' < x < x''$  és  $x', x'' \in M$ , amelyek közrefogják  $x$ -et.

Legyen  $x' = [1\_ \dots \_ |k|]$  alakú. Mennyi  $x'$  és  $x''$  távolsága?

Ha  $x'$ -ben az utolsó helyiértékhez 1-et adunk, akkor  $x''$ -t kapjuk.  
Tehát  $x'' - x' = 2^{-t} \cdot 2^k = 2^{k-t}$ .





Mennyi a hiba, ha  $|x| > M_\infty$ ?

## Bizonyítás:

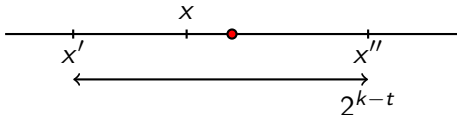
- ① Ha  $|x| < \varepsilon_0$ , akkor  $fl(x) = 0$ , így  $|x - fl(x)| = |x| < \varepsilon_0$ .
- ② Ha  $|x| \geq \varepsilon_0$  és  $x \in M$ , akkor  $fl(x) = x$ , így  $|x - fl(x)| = 0$ .
- ③ A meggondolandó eset, amikor  $|x| \geq \varepsilon_0$  és  $x \notin M$ .

Elegendő csak pozitív  $x$ -ekkel foglalkoznunk a 0-ra való szimmetria miatt. Keressük meg azt a két szomszédos gépi számot:

$x' < x < x''$  és  $x', x'' \in M$ , amelyek közrefogják  $x$ -et.

Legyen  $x' = [1\_ \dots \_ |k|]$  alakú. Mennyi  $x'$  és  $x''$  távolsága?

Ha  $x'$ -ben az utolsó helyiértékhez 1-et adunk, akkor  $x''$ -t kapjuk.  
Tehát  $x'' - x' = 2^{-t} \cdot 2^k = 2^{k-t}$ .



Ha  $x$  az intervallum első felében van, akkor  $fl(x) = x'$ , ha a második felében, akkor  $fl(x) = x''$ . Ezért  $x$  és  $fl(x)$  eltérése legfeljebb az intervallum fele, azaz  $\frac{1}{2} \cdot 2^k \cdot 2^{-t}$ . Vagyis

$$|x - fl(x)| \leq \frac{1}{2} \cdot 2^k \cdot 2^{-t}.$$

Viszont  $x$  abszolút értékére, fenti alakját figyelembe véve  $0.1 \cdot 2^k = \frac{1}{2} \cdot 2^k \leq |x|$  is teljesül, ezért a becslést így folytathatjuk:

$$|x - fl(x)| \leq |x| \cdot 2^{-t} = \frac{1}{2} \cdot |x| \cdot \underbrace{2^{1-t}}_{\varepsilon_1} = \frac{1}{2} \cdot |x| \cdot \varepsilon_1.$$



- 1 „Furcsa” jelenségek. . .
- 2 Gépi számok: a lebegőpontos számok egy modellje
- 3 A hibaszámítás elemei**

**Definíció:** Hibák jellemzése

Legyen  $A$  egy pontos érték,  $a$  pedig egy közelítő értéke. Ekkor:

$\Delta a := A - a$  a közelítő érték (pontos) hibája,

$|\Delta a| := |A - a|$  a közelítő érték abszolút hibája,

$\Delta_a \geq |\Delta a|$  az  $a$  egy abszolút hibakorlátja,

$\delta a := \frac{\Delta a}{A} \approx \frac{\Delta a}{a}$  az  $a$  relatív hibája,

$\delta_a \geq |\delta a|$  az  $a$  egy relatív hibakorlátja.

**Példa**

Vizsgáljuk meg a 3.14 számot mint a  $\pi$  két tizedesjegyre kerekített értékét!

**Definíció:** Hibák jellemzése

Legyen  $A$  egy pontos érték,  $a$  pedig egy közelítő értéke. Ekkor:

$\Delta a := A - a$  a közelítő érték (pontos) hibája,

$|\Delta a| := |A - a|$  a közelítő érték abszolút hibája,

$\Delta_a \geq |\Delta a|$  az  $a$  egy abszolút hibakorlátja,

$\delta a := \frac{\Delta a}{A} \approx \frac{\Delta a}{a}$  az  $a$  relatív hibája,

$\delta_a \geq |\delta a|$  az  $a$  egy relatív hibakorlátja.

**Példa**

Vizsgáljuk meg a 3.14 számot mint a  $\pi$  két tizedesjegyre kerekített értékét!

## Tétel: az alpműveletek hibakorlátai

$$\Delta_{a \pm b} = \Delta_a + \Delta_b$$

$$\delta_{a \pm b} = \frac{|a| \cdot \delta_a + |b| \cdot \delta_b}{|a \pm b|}$$

$$\Delta_{a \cdot b} = |b| \cdot \Delta_a + |a| \cdot \Delta_b$$

$$\delta_{a \cdot b} = \delta_a + \delta_b$$

$$\Delta_{a/b} = \frac{|b| \cdot \Delta_a + |a| \cdot \Delta_b}{b^2}$$

$$\delta_{a/b} = \delta_a + \delta_b$$

**Megjegyzés:** a kapott korlátok két esetben lehetnek nagyságrendileg nagyobbak, mint a kiindulási értékek hibái:

- ①  $\delta_{a \pm b}$  esetén, amikor közeli számokat vonunk ki egymásból.
- ②  $\Delta_{a/b}$  esetén, amikor kicsi számmal osztunk.

Ezeket az eseteket az algoritmusok implementálásakor el kell kerülni.

**Tétel:** az alpműveletek hibakorlátai

$$\Delta_{a \pm b} = \Delta_a + \Delta_b$$

$$\delta_{a \pm b} = \frac{|a| \cdot \delta_a + |b| \cdot \delta_b}{|a \pm b|}$$

$$\Delta_{a \cdot b} = |b| \cdot \Delta_a + |a| \cdot \Delta_b$$

$$\delta_{a \cdot b} = \delta_a + \delta_b$$

$$\Delta_{a/b} = \frac{|b| \cdot \Delta_a + |a| \cdot \Delta_b}{b^2}$$

$$\delta_{a/b} = \delta_a + \delta_b$$

**Megjegyzés:** a kapott korlátok két esetben lehetnek nagyságrendileg nagyobbak, mint a kiindulási értékek hibái:

- ①  $\delta_{a \pm b}$  esetén, amikor közeli számokat vonunk ki egymásból.
- ②  $\Delta_{a/b}$  esetén, amikor kicsi számmal osztunk.

Ezeket az eseteket az algoritmusok implementálásakor el kell kerülni.

**Biz.:** az összeadást és kivonást azonos előjelű számok között értjük. Az  $a \pm b$  hibája

$$\Delta(a \pm b) = (A \pm B) - (a \pm b) = (A - a) \pm (B - b) = \Delta a \pm \Delta b$$

$$|\Delta(a \pm b)| = |\Delta a \pm \Delta b| \leq |\Delta a| + |\Delta b| \leq \Delta_a + \Delta_b = \Delta_{a \pm b}.$$



**Biz.:** az összeadást és kivonást azonos előjelű számok között értjük. Az  $a \pm b$  hibája

$$\Delta(a \pm b) = (A \pm B) - (a \pm b) = (A - a) \pm (B - b) = \Delta a \pm \Delta b$$

$$|\Delta(a \pm b)| = |\Delta a \pm \Delta b| \leq |\Delta a| + |\Delta b| \leq \Delta_a + \Delta_b = \Delta_{a \pm b}.$$

# Biz.: az összeadás, kivonás hibakorlátai

Nézzük a relatív hibát

$$\frac{\Delta(a \pm b)}{a \pm b} = \frac{\Delta a \pm \Delta b}{a \pm b} = \frac{a \cdot \delta a \pm b \cdot \delta b}{a \pm b}$$

$$\begin{aligned} \frac{|\Delta(a \pm b)|}{|a \pm b|} &= \frac{|a \cdot \delta a \pm b \cdot \delta b|}{|a \pm b|} \leq \frac{|a| \cdot |\delta a| + |b| \cdot |\delta b|}{|a \pm b|} \leq \\ &\leq \frac{|a| \cdot \delta_a + |b| \cdot \delta_b}{|a \pm b|} = \delta_{a \pm b} \end{aligned}$$

# Biz.: az összeadás, kivonás hibakorlátai

Nézzük a relatív hibát

$$\frac{\Delta(a \pm b)}{a \pm b} = \frac{\Delta a \pm \Delta b}{a \pm b} = \frac{a \cdot \delta a \pm b \cdot \delta b}{a \pm b}$$

$$\begin{aligned} \frac{|\Delta(a \pm b)|}{|a \pm b|} &= \frac{|a \cdot \delta a \pm b \cdot \delta b|}{|a \pm b|} \leq \frac{|a| \cdot |\delta a| + |b| \cdot |\delta b|}{|a \pm b|} \leq \\ &\leq \frac{|a| \cdot \delta_a + |b| \cdot \delta_b}{|a \pm b|} = \delta_{a \pm b} \end{aligned}$$

## A szorzás hibája

$$\begin{aligned}\Delta(a \cdot b) &= A \cdot B - a \cdot b = A \cdot B - A \cdot b + A \cdot b - a \cdot b = \\ &= A(B - b) + b(A - a) = A \cdot \Delta b + b \cdot \Delta a = \\ &= (a + \Delta a) \cdot \Delta b + b \cdot \Delta a \approx a \cdot \Delta b + b \cdot \Delta a \\ &\quad (\Delta a \cdot \Delta b \text{ elhanyagolható})\end{aligned}$$

$$|\Delta(a \cdot b)| \leq |a| \cdot |\Delta b| + |b| \cdot |\Delta a| \leq |a| \cdot \Delta_b + |b| \cdot \Delta_a = \Delta_{a \cdot b}$$

## A relatív hiba

$$\delta(a \cdot b) = \frac{\Delta(a \cdot b)}{a \cdot b} \approx \frac{a \cdot \Delta b + b \cdot \Delta a}{a \cdot b} = \frac{\Delta b}{b} + \frac{\Delta a}{a} = \delta b + \delta a$$

$$|\delta(a \cdot b)| \leq |\delta a| + |\delta b| \leq \delta_a + \delta_b = \delta_{a \cdot b}$$

## A szorzás hibája

$$\begin{aligned}\Delta(a \cdot b) &= A \cdot B - a \cdot b = A \cdot B - A \cdot b + A \cdot b - a \cdot b = \\ &= A(B - b) + b(A - a) = A \cdot \Delta b + b \cdot \Delta a = \\ &= (a + \Delta a) \cdot \Delta b + b \cdot \Delta a \approx a \cdot \Delta b + b \cdot \Delta a \\ &\quad (\Delta a \cdot \Delta b \text{ elhanyagolható})\end{aligned}$$

$$|\Delta(a \cdot b)| \leq |a| \cdot |\Delta b| + |b| \cdot |\Delta a| \leq |a| \cdot \Delta_b + |b| \cdot \Delta_a = \Delta_{a \cdot b}$$

## A relatív hiba

$$\delta(a \cdot b) = \frac{\Delta(a \cdot b)}{a \cdot b} \approx \frac{a \cdot \Delta b + b \cdot \Delta a}{a \cdot b} = \frac{\Delta b}{b} + \frac{\Delta a}{a} = \delta b + \delta a$$

$$|\delta(a \cdot b)| \leq |\delta a| + |\delta b| \leq \delta_a + \delta_b = \delta_{a \cdot b}$$

## A szorzás hibája

$$\begin{aligned}\Delta(a \cdot b) &= A \cdot B - a \cdot b = A \cdot B - A \cdot b + A \cdot b - a \cdot b = \\ &= A(B - b) + b(A - a) = A \cdot \Delta b + b \cdot \Delta a = \\ &= (a + \Delta a) \cdot \Delta b + b \cdot \Delta a \approx a \cdot \Delta b + b \cdot \Delta a \\ &\quad (\Delta a \cdot \Delta b \text{ elhanyagolható})\end{aligned}$$

$$|\Delta(a \cdot b)| \leq |a| \cdot |\Delta b| + |b| \cdot |\Delta a| \leq |a| \cdot \Delta_b + |b| \cdot \Delta_a = \Delta_{a \cdot b}$$

## A relatív hiba

$$\delta(a \cdot b) = \frac{\Delta(a \cdot b)}{a \cdot b} \approx \frac{a \cdot \Delta b + b \cdot \Delta a}{a \cdot b} = \frac{\Delta b}{b} + \frac{\Delta a}{a} = \delta b + \delta a$$

$$|\delta(a \cdot b)| \leq |\delta a| + |\delta b| \leq \delta_a + \delta_b = \delta_{a \cdot b}$$

Az osztás hibája

$$\begin{aligned}
 \Delta \left( \frac{a}{b} \right) &= \frac{A}{B} - \frac{a}{b} = \frac{A \cdot b - a \cdot B}{Bb} = \\
 &= \frac{A \cdot b - a \cdot b + a \cdot b - a \cdot B}{Bb} = \frac{b \cdot (A - a) - a \cdot (B - b)}{Bb} = \\
 &= \frac{b \cdot \Delta a - a \cdot \Delta b}{(b + \Delta b) \cdot b} \approx \frac{b \cdot \Delta a - a \cdot \Delta b}{b^2} \\
 &(\Delta b \cdot b \text{ elhanyagolható})
 \end{aligned}$$

$$\left| \Delta \left( \frac{a}{b} \right) \right| \leq \frac{|b| \cdot |\Delta a| + |a| \cdot |\Delta b|}{b^2} \leq \frac{|b| \cdot \Delta_a + |a| \cdot \Delta_b}{b^2} = \Delta_{a/b}$$

Az osztás hibája

$$\begin{aligned}\Delta\left(\frac{a}{b}\right) &= \frac{A}{B} - \frac{a}{b} = \frac{A \cdot b - a \cdot B}{Bb} = \\ &= \frac{A \cdot b - a \cdot b + a \cdot b - a \cdot B}{Bb} = \frac{b \cdot (A - a) - a \cdot (B - b)}{Bb} = \\ &= \frac{b \cdot \Delta a - a \cdot \Delta b}{(b + \Delta b) \cdot b} \approx \frac{b \cdot \Delta a - a \cdot \Delta b}{b^2} \\ &(\Delta b \cdot b \text{ elhanyagolható})\end{aligned}$$

$$\left|\Delta\left(\frac{a}{b}\right)\right| \leq \frac{|b| \cdot |\Delta a| + |a| \cdot |\Delta b|}{b^2} \leq \frac{|b| \cdot \Delta a + |a| \cdot \Delta b}{b^2} = \Delta_{a/b}$$



Az osztás relatív hibája

$$\begin{aligned}\delta\left(\frac{a}{b}\right) &= \frac{\Delta\left(\frac{a}{b}\right)}{\frac{a}{b}} \approx \frac{b \cdot \Delta a - a \cdot \Delta b}{b^2} \cdot \frac{b}{a} = \\ &= \frac{b \cdot \Delta a - a \cdot \Delta b}{b \cdot a} = \frac{\Delta a}{a} - \frac{\Delta b}{b} = \\ &= \delta a - \delta b = \delta\left(\frac{a}{b}\right)\end{aligned}$$

$$\left|\delta\left(\frac{a}{b}\right)\right| \leq |\delta a| + |\delta b| \leq \delta_a + \delta_b = \delta_{a/b}$$



Az osztás relatív hibája

$$\begin{aligned}\delta\left(\frac{a}{b}\right) &= \frac{\Delta\left(\frac{a}{b}\right)}{\frac{a}{b}} \approx \frac{b \cdot \Delta a - a \cdot \Delta b}{b^2} \cdot \frac{b}{a} = \\ &= \frac{b \cdot \Delta a - a \cdot \Delta b}{b \cdot a} = \frac{\Delta a}{a} - \frac{\Delta b}{b} = \\ &= \delta a - \delta b = \delta\left(\frac{a}{b}\right)\end{aligned}$$

$$|\delta\left(\frac{a}{b}\right)| \leq |\delta a| + |\delta b| \leq \delta_a + \delta_b = \delta_{a/b}$$



**1. Tétel:** a függvényérték hibája

Ha  $f \in C^1(k_{\Delta_a}(a))$  és  $k_{\Delta_a}(a) = [a - \Delta_a; a + \Delta_a]$ , akkor

$$\Delta_{f(a)} = M_1 \cdot \Delta_a,$$

ahol  $M_1 = \max \{ |f'(\xi)| : \xi \in k_{\Delta_a}(a) \}$ .

**Biz.:** a Lagrange-féle középértéktétel felhasználásával.

$$\Delta f(a) = f(A) - f(a) = f'(\xi) \cdot (A - a) = f'(\xi) \cdot \Delta a,$$

valamely  $\xi \in k_{\Delta_a}(a)$  értékre. Vizsgáljuk az abszolút hibát.

Jó felső becslést adva nyerjük az abszolút hibakorlátot:

$$|\Delta f(a)| = |f'(\xi)| \cdot |\Delta a| \leq M_1 \cdot \Delta_a = \Delta_{f(a)},$$

**1. Tétel:** a függvényérték hibája

Ha  $f \in C^1(k_{\Delta_a}(a))$  és  $k_{\Delta_a}(a) = [a - \Delta_a; a + \Delta_a]$ , akkor

$$\Delta_{f(a)} = M_1 \cdot \Delta_a,$$

ahol  $M_1 = \max \{ |f'(\xi)| : \xi \in k_{\Delta_a}(a) \}$ .

**Biz.:** a Lagrange-féle középértéktétel felhasználásával.

$$\Delta f(a) = f(A) - f(a) = f'(\xi) \cdot (A - a) = f'(\xi) \cdot \Delta a,$$

valamely  $\xi \in k_{\Delta_a}(a)$  értékre. Vizsgáljuk az abszolút hibát.

Jó felső becslést adva nyerjük az abszolút hibakorlátot:

$$|\Delta f(a)| = |f'(\xi)| \cdot |\Delta a| \leq M_1 \cdot \Delta_a = \Delta_{f(a)},$$

**1. Tétel:** a függvényérték hibája

Ha  $f \in C^1(k_{\Delta_a}(a))$  és  $k_{\Delta_a}(a) = [a - \Delta_a; a + \Delta_a]$ , akkor

$$\Delta_{f(a)} = M_1 \cdot \Delta_a,$$

ahol  $M_1 = \max \{ |f'(\xi)| : \xi \in k_{\Delta_a}(a) \}$ .

**Biz.:** a Lagrange-féle középértéktétel felhasználásával.

$$\Delta f(a) = f(A) - f(a) = f'(\xi) \cdot (A - a) = f'(\xi) \cdot \Delta a,$$

valamely  $\xi \in k_{\Delta_a}(a)$  értékre. Vizsgáljuk az abszolút hibát.

Jó felső becslést adva nyerjük az abszolút hibakorlátot:

$$|\Delta f(a)| = |f'(\xi)| \cdot |\Delta a| \leq M_1 \cdot \Delta_a = \Delta_{f(a)},$$

## 2. Tétel: a függvényérték hibája

Ha  $f \in C^2(k_{\Delta_a}(a))$  és  $k_{\Delta_a}(a) = [a - \Delta_a; a + \Delta_a]$ , akkor

$$\Delta_{f(a)} = |f'(a)| \Delta_a + \frac{M_2}{2} \cdot \Delta_a^2,$$

ahol  $M_2 = \max \{ |f''(\xi)| : \xi \in k_{\Delta_a}(a) \}$ .

**Biz.:** a Taylor-formula felhasználásával.

$$\Delta f(a) = f(A) - f(a) = f'(a) \cdot (A - a) + \frac{f''(\xi)}{2} \cdot (A - a)^2,$$

valamely  $\xi \in k_{\Delta_a}(a)$  értékre. Vizsgáljuk az abszolút hibát.

## 2. Tétel: a függvényérték hibája

Ha  $f \in C^2(k_{\Delta_a}(a))$  és  $k_{\Delta_a}(a) = [a - \Delta_a; a + \Delta_a]$ , akkor

$$\Delta_{f(a)} = |f'(a)| \Delta_a + \frac{M_2}{2} \cdot \Delta_a^2,$$

ahol  $M_2 = \max \{ |f''(\xi)| : \xi \in k_{\Delta_a}(a) \}$ .

**Biz.:** a Taylor-formula felhasználásával.

$$\Delta f(a) = f(A) - f(a) = f'(a) \cdot (A - a) + \frac{f''(\xi)}{2} \cdot (A - a)^2,$$

valamely  $\xi \in k_{\Delta_a}(a)$  értékre. Vizsgáljuk az abszolút hibát.

Jó felső becslést adva nyerjük az abszolút hibakorlátot:

$$\begin{aligned} |\Delta f(a)| &= |f'(a)| \cdot |\Delta a| + \frac{|f''(\xi)|}{2} \cdot |\Delta a|^2 \leq \\ &\leq |f'(a)| \cdot \Delta_a + \frac{M_2}{2} \cdot \Delta_a^2 = \Delta_{f(a)}, \end{aligned}$$



**Következmény:** függvényérték relatív hibája

Ha  $\Delta_a$  kicsi, akkor  $\delta_{f(a)} = \frac{|a||f'(a)|}{|f(a)|} \cdot \delta_a$ .

**Definíció:** Az  $f$  függvény  $a$ -beli kondíciószáma

A  $c(f, a) = \frac{|a||f'(a)|}{|f(a)|}$  mennyiséget az  $f$  függvény  $a$ -beli kondíciószámának nevezzük.



Jó felső becslést adva nyerjük az abszolút hibakorlátot:

$$\begin{aligned} |\Delta f(a)| &= |f'(a)| \cdot |\Delta a| + \frac{|f''(\xi)|}{2} \cdot |\Delta a|^2 \leq \\ &\leq |f'(a)| \cdot \Delta_a + \frac{M_2}{2} \cdot \Delta_a^2 = \Delta_{f(a)}, \end{aligned}$$



**Következmény:** függvényérték relatív hibája

Ha  $\Delta_a$  kicsi, akkor  $\delta_{f(a)} = \frac{|a||f'(a)|}{|f(a)|} \cdot \delta_a$ .

**Definíció:** Az  $f$  függvény  $a$ -beli kondíciószáma

A  $c(f, a) = \frac{|a||f'(a)|}{|f(a)|}$  mennyiséget az  $f$  függvény  $a$ -beli kondíciószámának nevezzük.

Jó felső becslést adva nyerjük az abszolút hibakorlátot:

$$\begin{aligned} |\Delta f(a)| &= |f'(a)| \cdot |\Delta a| + \frac{|f''(\xi)|}{2} \cdot |\Delta a|^2 \leq \\ &\leq |f'(a)| \cdot \Delta_a + \frac{M_2}{2} \cdot \Delta_a^2 = \Delta_{f(a)}, \end{aligned}$$



**Következmény:** függvényérték relatív hibája

Ha  $\Delta_a$  kicsi, akkor  $\delta_{f(a)} = \frac{|a||f'(a)|}{|f(a)|} \cdot \delta_a$ .

**Definíció:** Az  $f$  függvény  $a$ -beli kondíciószáma

A  $c(f, a) = \frac{|a||f'(a)|}{|f(a)|}$  mennyiséget az  $f$  függvény  $a$ -beli kondíciószámának nevezzük.

**Biz.:** Ha  $\Delta_a$  kicsi, akkor a 2. tételben szereplő eredményben a  $\Delta_a^2$ -es tagot elhanyagolhatjuk, így felhasználva, hogy  $\Delta_a = |a| \cdot \delta_a$

$$|\delta f(a)| \approx \frac{|f'(a)| \cdot \Delta_a}{|f(a)|} = \frac{|a| \delta_a \cdot |f'(a)|}{|f(a)|} = \frac{|a| |f'(a)|}{|f(a)|} \cdot \delta_a.$$

