

# Calcolo Numerico

Federico Matteoni

A.A. 2019/20



# Indice

<b>1</b>	<b>Aritmetica di macchina</b>	<b>5</b>
1.1	Rappresentazione in macchina . . . . .	5
1.1.1	Aritmetica di Macchina . . . . .	6
1.1.2	Operazioni di Macchina . . . . .	7
1.1.3	Errore Inerente . . . . .	9
1.1.4	Errore Algoritmico . . . . .	9
1.1.5	Errore Totale . . . . .	10
1.2	Tecniche per l'Analisi degli Errori . . . . .	10
1.2.1	Coefficiente di Amplificazione . . . . .	10
1.3	Matlab . . . . .	11

## Introduzione

Prof.: Luca Gemignani

**Calcolo Numerico** Metodi numerici per risolvere problemi matematici con il calcolatore. In questo corso ce ne occuperemo dal punto di vista numerico, perché metodi di risoluzione diversi performano in maniera diversa sulla macchina. Cerchiamo di capire quali sono i metodi di interesse e cosa aspettarci dalla loro implementazione.

Il **metodi numerici approssimano la soluzione di problemi matematici**.

Inoltre, il computer **impatta** sul calcolo perché lavora con approssimazioni dei numeri, che su moli elevate di dati e di elaborazioni finiscono per perturbare il risultato ottenuto.

### Tipici problemi

$$Ax = b$$

$$Ax = \lambda x$$

$$f(x) = 0$$

$$\int_a^b f(x)dx$$

**Matlab** Matrix Laboratory, strumento di implementazione per verificare e constatare i risultati teorici.

**Informazioni d'esame** Compitini, che se complessivamente passati rendono l'orale facoltativo. In alternativa, appelli scritti + orale.

# Capitolo 1

## Aritmetica di macchina

Modello per capire cosa aspettarci dal punto di vista degli errori dell'esecuzione.

**Esempio** Per calcolare il limite

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \sqrt{x+1} - \sqrt{x}$$

ottengo un caso indeterminato ( $\infty - \infty$ ). Posso semplificare l'espressione ad esempio razionalizzando, e con pochi passaggi ottengo la seguente uguaglianza

$$\sqrt{x+1} - \sqrt{x} = \frac{1}{\sqrt{x+1} + \sqrt{x}}$$

Quindi dal punto di vista matematico, le due espressioni sono equivalenti. Ciò **non è sempre vero per la rappresentazione ed il calcolo in macchina**: le due espressioni forniranno risultati completamente diversi. Si rende **necessario**, quindi, **capire quale metodo si comporta meglio** rispetto agli altri.

### 1.1 Rappresentazione in macchina

**Rappresentare i numeri** Siamo comunemente abituati a rappresentare un numero in diverse forme.

Ad esempio,  $0.1 = \frac{1}{10} = 10 \cdot 0.01$ . In generale, per ogni numero ho diversi metodi di rappresentazione  $\Rightarrow$  In macchina dobbiamo poter **rappresentare i numeri in maniera univoca**.

**Base di numerazione**  $B \in \mathbb{N}, B > 1$ , poiché in base 1 non si può contare.

Una base  $B$  ha cifre nell'insieme  $\{0, 1, \dots, B-1\}$

**Teorema** Dato  $x \in \mathbb{R}$ , con  $x \neq 0$

$\exists! (\{d_i\}_{i \geq 1} \text{ con } d_1 \neq 0 \text{ e } d_i \text{ non definitivamente uguali a } B-1) \wedge (p \in \mathbb{Z}) \mid x = \text{segno}(x) \cdot B^p \cdot \sum_{i=1}^{\infty} d_i \cdot B^{-i}$

Considerazioni

Se  $x \in \mathbb{C}$  allora viene rappresentato come coppia di numeri reali, quindi il problema si riconduce sempre alla loro rappresentazione

Lo 0 viene rappresentato in modo speciale, poiché non esiste una sua rappresentazione normalizzata

$d_{i \geq 1}$  è una **successione** di cifre

La rappresentazione è **normalizzata** se  $d_1 \neq 0$ , cioè se la prima cifra è diversa da 0

Non può avere tutte cifre uguali a  $B-1$  da un certo punto in poi, la rappresentazione "collassa" al numero successivo

$p$  è detto **esponente**

$\sum_{i=1}^{\infty} d_i \cdot B^{-i}$  è detta **mantissa**

Questa rappresentazione si chiama **in virgola mobile** o **floating point**

Segno	Esponente	Mantissa
-------	-----------	----------

**Esempi** Ponendo  $B = 10$

$$x = 0.01 \Rightarrow x = +10^{-1} \cdot (0.1)$$

$$x = 1.35 \Rightarrow x = +10^1 \cdot (0.135)$$

$$x = 0.0023 \Rightarrow x = +10^{-2} \cdot (0.23)$$

**Numeri di Macchina** Nei computer ho **registri di lunghezza finita**, quindi essi vengono partizionati: una parte viene riservata alla rappresentazione dell'**esponente** e il resto alla rappresentazione della **mantissa**. L'**insieme dei numeri di macchina**  $F$  è quindi così definito

$$F(B, t, m, M) = \left\{ \pm B^p \cdot \sum_{i=1}^t d_i \cdot b^{-i} \mid d_1 \neq 0 \wedge -m \leq p \leq M \right\} \cup \{0\}$$

dove

$t$  sono le **cifre della mantissa**

L'esponente  $p$  è compreso tra i valori  $-m$  e  $M$

Lo 0 è incluso ma rappresentato a parte

**Esempio** Ipotizzando di usare registri da 32 bit, posso stanziare 8 bit per l'esponente  $p$  (quindi 1 bit per il segno e 7 bit per il valore) e i restanti 24 bit per la mantissa (1 per il segno, 23 per il valore). Quanti numeri posso rappresentare?

$p$  di 7 bit  $\Rightarrow 2^7 - 1 = 127 \Rightarrow -127 \leq p \leq 127$  ma lo 0 è rappresentato due volte

$$x = \pm 2^p \sum_{i=1}^2 d_i \cdot 2^{-i}, \text{ con } d_i \in \{0, 1\}, d_1 \neq 0 \Rightarrow d_1 = 1 \text{ sempre}$$

Vedremo che con una serie di accorgimenti è possibile aumentare i numeri esattamente rappresentabili.

Dato quindi  $F(B, t, m, M)$ , osservo che:

$$F(B, t, m, M) \text{ ha cardinalità finita } N = 2B^{t-1}(B-1)(M+m+1) + 1$$

$$\text{Se } x \in F(B, t, m, M) \wedge x \neq 0 \Rightarrow \omega = B^{-m-1} \leq |x| \leq B^M(1 - B^{-t}) = \Omega$$

Quindi non è possibile rappresentare esattamente numeri non nulli minori di  $\omega$ . Si può introdurre una rappresentazione **denormalizzata** quando  $p = -m$ : la condizione  $d_1 \neq 0$  può essere abbandonata e posso così rappresentare numeri positivi e negativi compresi in modulo tra  $B^{-m-t}$  e  $B^{-m}(B^{-1} - B^{-t})$

Analogamente se  $p = M$  si introducono rappresentazioni speciali per i simboli  $\pm\infty$  e NaN (**not a number**).

### 1.1.1 Aritmetica di Macchina

La rappresentazione di un numero  $x \in R, x \neq 0$  in macchina significa **approssimare**  $x$  con un numero  $\bar{x} \in F(B, t, m, M)$  commettendo un **errore relativo** di rappresentazione

$$\epsilon_x = \frac{\bar{x} - x}{x} = \frac{\eta_x}{x}, x \neq 0$$

quanto più piccolo possibile in valore assoluto. La quantità  $\eta_x = \bar{x} - x$  è detta **errore assoluto** della rappresentazione. L'errore relativo è importante per la **valutazione qualitativa** dell'errore: nelle misurazioni astronomiche un errore assoluto di 1 cm è *qualitativamente diverso* da un errore assoluto di 1 cm nella misurazione di un tavolo.

Dato  $x \in R, x \neq 0$ , distinguiamo due casi:

1.  $|x| < \omega$  (**underflow**) oppure  $|x| > \Omega$  (**overflow**)
2.  $\omega \leq |x| \leq \Omega$

Nel secondo caso abbiamo quattro tecniche di approssimazione:

1. **Arrotondamento:**  $x$  approssimato con il numero rappresentabile  $\bar{x}$  più vicino
2. **Troncamento:**  $x$  approssimato con il più grande numero rappresentabile  $\bar{x}$  tale che  $|\bar{x}| \leq |x|$
3. *Round toward  $+\infty$ :*  $x$  approssimato al più piccolo numero rappresentabile maggiore del dato
4. *Round toward  $-\infty$ :*  $x$  approssimato al più grande numero rappresentabile minore del dato

Per semplicità considereremo una macchina che opera per troncamento sull'insieme  $F(B, t, m, M)$ .

Indicheremo con  $trn(x) = \bar{x}$  il risultato dell'approssimazione di  $x$  con troncamento e più in generale  $fl(x)$  l'**approssimazione in macchina del dato**  $x$  nel sistema floating point considerato.

**Teorema** Sia  $x \in R$  con  $\omega \leq |x| \leq \Omega$ . Si ha

$$|\epsilon_x| = \left| \frac{trn(x) - x}{x} \right| \leq u = B^{1-t}$$

Si osserva che:

$u = B^{1-t}$  è detta **precisione di macchina** ed è **indipendente dalla grandezza del numero**, ma è caratteristica dell'aritmetica floating point, dell'insieme dei numeri rappresentabili e dalla tecnica di approssimazione. Se ad esempio si opera con arrotondamento,  $u$  si dimezza.

Per valutare la precisione di macchina possiamo determinare il più piccolo numero di macchina maggiore di 1. Dato  $x$  tale numero, abbiamo  $x - 1 = |x - 1| = B^{1-t}$  essendo  $1 = B^1 \cdot B^{-1}$  rappresentato con esponente  $p = 1$ . Il seguente script MatLab fornisce il valore richiesto:

```

eps = 0.5;
eps1 = eps + 1;
while(eps > 1)
    eps = 0.5 * eps;
    eps1 = eps + 1;
end
eps = 2 * eps;

```

Dal teorema si ricava che dato  $x \in R$ , in assenza di overflow/underflow, vale  $fl(x) = x(1 + \epsilon_x)$  con  $|\epsilon_x| \leq u$ .

Questa relazione esprime il modo in cui viene descritto generalmente il legame tra numero reale e sua rappresentazione in macchina.

## 1.1.2 Operazioni di Macchina

Per le **operazioni aritmetiche** in un sistema floating point si pone un analogo problema di approssimazione, in quanto **il risultato di un'operazione eseguita tra due numeri di macchina in generale non sarà un numero di macchina**.

**Operazioni** Indichiamo con  $\oplus, \ominus, \otimes, \oslash$  le **operazioni aritmetiche di macchina** corrispondenti relativamente all'addizione, sottrazione, prodotto e divisione. Si richiede che le operazioni siano interne all'insieme dei numeri di macchina. Una ragionevole definizione, derivata dal teorema precedente e in assenza di overflow/underflow, risulta:

$$\forall a, b \in F(B, t, m, M), a \oplus b = fl(a + b) = (a + b)(1 + \epsilon_1), |\epsilon_1| \leq u$$

con  $\epsilon_1$  detto **errore locale dell'operazione**. Sempre in assenza di overflow/underflow, se  $a, b \in R$  si ha

$$fl(a + b) = fl(a) \oplus fl(b) = (a(1 + \epsilon_a) + b(1 + \epsilon_b))(1 + \epsilon_1) \doteq (a + b) + a\epsilon_a + b\epsilon_b + (a + b)\epsilon_1$$

dove con  $\doteq$  si indica che l'eguaglianza vale **considerando le sole componenti lineari negli errori** e trascurando le componenti di ordine superiore (**analisi al primo ordine dell'errore**), in virtù del fatto che gli  $\epsilon$  sono quantità piccole  $0 < \epsilon < 1$ , quindi trascurabili negli ordini superiori al primo.

Si ottiene che, in assenza di overflow/underflow, se  $a, b \in R, a + b \neq 0$ , allora

$$\frac{fl(a + b) - (a + b)}{a + b} \doteq \frac{a}{a + b}\epsilon_a + \frac{b}{a + b}\epsilon_b + \epsilon_1$$

che esprime la dipendenza dell'errore totale commesso nel calcolo della somma tra due numeri reali rispetto agli errori generati dall'approssimazione dei dati iniziali (**errore inerente**) e agli errori generati dall'algoritmo di calcolo (**errore algoritmico**) visto come sequenza di operazioni aritmetiche.

**Esempio** Analizziamo cosa succede in macchina quando proviamo a calcolare  $f(x) = x^2 - 1 = (x - 1)(x + 1)$ . La **prima situazione di errore** sia ha sulla rappresentazione di  $x$  che, **in generale, non è un numero di macchina**.

$$x \rightarrow \tilde{x} = x(1 + \epsilon_x)$$

con  $|\epsilon_x| \leq u$ . Inoltre, sempre in generale, **le operazioni aritmetiche non sono operazioni di macchina**

$$f(x) = (\tilde{x} \otimes \tilde{x}) \ominus 1 = (\tilde{x} \ominus 1) \otimes (\tilde{x} \oplus 1)$$

Poniamo  $g_1(x) = (\tilde{x} \otimes \tilde{x}) \ominus 1$  e  $g_2(x) = (\tilde{x} \ominus 1) \otimes (\tilde{x} \oplus 1)$ . La formula per l'**errore totale** dell'operazione è

$$\epsilon_{tot1} = \frac{g_1(x) - f(x)}{f(x)}$$

$$\epsilon_{tot2} = \frac{g_2(x) - f(x)}{f(x)}$$

Sviluppiamo  $g_1(x)$

$$\begin{aligned} g_1(x) &= ((x(1 + \epsilon_x) \cdot x(1 + \epsilon_x))(1 + \epsilon_1) - 1)(1 + \epsilon_2) \doteq \\ &\doteq (x^2(1 + 2\epsilon_x)(1 + \epsilon_1) - 1)(1 + \epsilon_2) \doteq \\ &\doteq (x^2((1 + 2\epsilon_x + \epsilon_1) - 1)(1 + \epsilon_2) \doteq \\ &\doteq x^2(1 + 2\epsilon_x + \epsilon_1 + \epsilon_2) - (1 + \epsilon_2) = \\ &= (x^2 - 1) + 2x^2\epsilon_x + x^2\epsilon_1 + (x^2 - 1)\epsilon_2 = g_1(x) \\ &|\epsilon_i| \leq u \end{aligned}$$

Quindi, portando al primo membro dell'uguaglianza  $\epsilon_{tot1} = \frac{g_1(x) - f(x)}{f(x)}$  tutti i fattori  $(x^2 - 1) = f(x)$  si ottiene

$$\epsilon_{tot1} = \frac{2x^2}{x^2 - 1}\epsilon_x + \frac{x^2}{x^2 - 1}\epsilon_1 + \epsilon_2$$

Si evince che **l'errore totale è la somma di due componenti**:

**Errore inerente** o inevitabile: **l'errore di rappresentazione di  $x$** , che vale 0 se  $x$  è numero di macchina ed è **proprietà della funzione**. Nell'esempio,  $\epsilon_{in} = \frac{2x^2}{x^2 - 1}\epsilon_x$ .  
Se l'errore inerente è piccolo si dice che **la funzione è numericamente stabile**, viceversa è **numericamente instabile**.

**Errore algoritmico**, locale all'operazione e **proprietà dell'algoritmo**. Nell'esempio,  $\epsilon_{alg} = \frac{x^2}{x^2 - 1}\epsilon_1 + \epsilon_2$ .  
Se è piccolo, si dice che **l'espressione è ben condizionata e poco sensibile rispetto alla perturbazione**.  
Viceversa, è **mal condizionata**.

Sviluppiamo ora  $g_2(x)$  (gli errori  $\delta_i$  sono analoghi agli  $\epsilon_i$ , si usa una notazione differente per evidenziare che hanno valori diversi, esseno propri del calcolo e dei valori usati in esso)

$$\begin{aligned} g_2(x) &= ((x(1 + \epsilon_x) - 1)(1 + \delta_1))((x(1 + \epsilon_x) + 1)(1 + \delta_2))(1 + \delta_3) \doteq \\ &\doteq (x^2(1 + \epsilon_x)^2 - 1)(1 + \delta_1 + \delta_2 + \delta_3) \doteq \\ &\doteq (x^2(1 + 2\epsilon_x) - 1)(1 + \delta_1 + \delta_2 + \delta_3) = \\ &= x^2(1 + 2\epsilon_x + \delta_1 + \delta_2 + \delta_3) - (1 + \delta_1 + \delta_2 + \delta_3) = \\ &= (x^2 - 1) + 2x^2\epsilon_x + (x^2 - 1)(\delta_1 + \delta_2 + \delta_3) = g_2(x) \\ &|\epsilon_x| \leq u, |\delta_i| \leq u \end{aligned}$$

Come prima, porto gli  $f(x)$  al primo membro dell'uguaglianza  $\epsilon_{tot2} = \frac{g_2(x) - f(x)}{f(x)}$  e ottengo

$$\epsilon_{tot2} = \frac{2x^2}{x^2 - 1}\epsilon_x + \delta_1 + \delta_2 + \delta_3$$



Notiamo come

$\epsilon_{in} = \frac{2x^2}{x^2-1}\epsilon_x$ , come il calcolo precedente. Infatti, ripetiamo, l'errore inerente è una proprietà della funzione e non di come essa viene calcolata

$\epsilon_{alg} = \delta_1 + \delta_2 + \delta_3$ , diverso poiché abbiamo seguito un calcolo differente

Per poter comparare i due algoritmi e scegliere il migliore, analizziamo gli errori algoritmici. L'analisi **va eseguita in valore assoluto**, poiché non si ha alcuna informazione sul segno degli errori, seguendo quindi le regole di comparazione dei valori assoluti:

$$|a + b| \leq |a| + |b|$$

$$|a \cdot b| = |a| \cdot |b|$$

$$\begin{aligned}\epsilon_{alg1} &= \left| \frac{x^2}{x^2-1}\epsilon_1 + \epsilon_2 \right| \leq \left| \frac{x^2}{x^2-1}\epsilon_1 \right| + |\epsilon_2| = \left| \frac{x^2}{x^2-1} \right| \cdot |\epsilon_1| + |\epsilon_2| \leq \frac{x^2}{|x^2-1|}u + u = \left( \frac{x^2}{|x^2-1|} + 1 \right)u \\ \epsilon_{alg2} &= |\delta_1 + \delta_2 + \delta_3| \leq |\delta_1| + |\delta_2| + |\delta_3| \leq 3u\end{aligned}$$

In  $\epsilon_{alg1}$ , quindi, l'errore algoritmo è minore o uguale a  $\left( \frac{x^2}{|x^2-1|} + 1 \right)u$ , che però diventa arbitrariamente grande quando  $x$  si avvicina ad 1. Il secondo algoritmo è dunque **preferibile**, poiché l'**errore algoritmico è limitato**.

**Esempio** Calcoliamo ora l'espressione  $f(x) = x^2 + 1$ . Poniamo  $g(x) = (\tilde{x} \otimes \tilde{x}) \oplus 1$  e sviluppiamo, ottenendo

$$g(x) \doteq x^2(1 + 2\epsilon_x + \epsilon_1 + \epsilon_2) + (1 + \epsilon_2)$$

L'errore totale è quindi

$$\epsilon_{tot} = \frac{g(x) - f(x)}{f(x)} = \frac{2x^2}{x^2+1}\epsilon_x + \frac{x^2}{x^2+1}\epsilon_1 + \epsilon_2$$

Studiamo le componenti

$$|\epsilon_{in}| = \left| \frac{2x^2}{x^2+1}\epsilon_x \right| = \left| \frac{2x^2}{x^2+1} \right| \cdot |\epsilon_x| \leq \frac{2x^2}{x^2+1}u \leq 2u$$

perché  $\frac{x^2}{x^2+1} \leq 1$ . La funzione quindi **non è suscettibile rispetto alle perturbazioni dei dati in ingresso** ed è **ben condizionata**.

$$\epsilon_{alg} = \left| \frac{x^2}{x^2+1}\epsilon_1 + \epsilon_2 \right| \leq \left| \frac{x^2}{x^2+1}\epsilon_1 \right| + |\epsilon_2| = \frac{x^2}{x^2+1}|\epsilon_1| + |\epsilon_2| \leq |\epsilon_1| + |\epsilon_2| \leq 2u$$

Quindi l'algoritmo è **numericamente stabile** perché la componente dell'errore algoritmo è piccola ( $\leq 2u$ ). Questo è il caso migliore che può capitare: **funzione ben condizionata** e **algoritmo numericamente stabile**.

Succede perché non vi è la sottrazione al numeratore. La sottrazione, in macchina, lavora usando molte delle cifre "sporche" della mantissa, cioè quelle che fanno parte del rumore e dell'errore di rappresentazione. Si chiama **errore di cancellazione**.

### 1.1.3 Errore Inerente

**Definizione** Si dice **errore inerente** o **inevitabile** generato nel calcolo di  $f(x) \neq 0$  la quantità

$$\epsilon_{in} = \frac{f(\tilde{x}) - f(x)}{f(x)}$$

Osserviamo che l'errore inerente è una **proprietà della funzione**, ovvero del problema matematico, e misura la **sensibilità rispetto alla perturbazione del dato iniziale**. Quindi, è indipendente dall'algoritmo di calcolo.

Se l'errore inerente è qualitativamente elevato in valore assoluto, diciamo che **il problema matematico è mal condizionato**, altrimenti si dice che è **ben condizionato**.

### 1.1.4 Errore Algoritmico

**Definizione** Si dice **errore algoritmico** generato nel calcolo di  $f(x) \neq 0$  la quantità

$$\epsilon_{alg} = \frac{g(\tilde{x}) - f(\tilde{x})}{f(\tilde{x})}$$

Osserviamo che l'errore algoritmico è **dipendente dall'algoritmo utilizzato**: la funzione  $g$  dipende dall'algoritmo usato per calcolare  $f(x)$ . In generale, **differenti algoritmi conducono a differenti errori algoritmici**.

Se l'errore algoritmico è qualitativamente elevato in valore assoluto si dice che **l'algoritmo è numericamente instabile**, altrimenti si dice che è **numericamente stabile**.

### 1.1.5 Errore Totale

**Definizione** Si dice **errore totale** generato nel calcolo di  $f(x) \neq 0$  mediante l'algoritmo specificato da  $g$  la quantità

$$\epsilon_{tot} = \frac{g(\tilde{x}) - f(x)}{f(x)}$$

L'errore totale misura la **differenza relativa tra l'output atteso e l'output effettivamente calcolato**.

**Teorema** In un'analisi al primo ordine, vale

$$\epsilon_{tot} = \epsilon_{in} + \epsilon_{alg}$$

**Dim**

$$\epsilon_{tot} = \frac{g(\tilde{x}) - f(x)}{f(x)} = \frac{f(\tilde{x}) - f(x)}{f(\tilde{x})} \cdot \frac{f(\tilde{x})}{f(x)} + \frac{f(\tilde{x}) - f(x)}{f(x)} = \epsilon_{alg}(1 + \epsilon_{in}) + \epsilon_{in} \doteq \epsilon_{alg} + \epsilon_{in}$$

Viene espresso il fatto che nel calcolo di una funzione razionale, in un'analisi al primo ordine, le due fonti di generazione d'errore forniscono contributi separati che possono essere analizzati indipendentemente.

L'obiettivo dell'analisi numerica è **trovare algoritmi numericamente stabili per problemi ben condizionati**.

## 1.2 Tecniche per l'Analisi degli Errori

### 1.2.1 Coefficiente di Amplificazione

Dalla seguente relazione

$$\epsilon_{in} = \frac{f(\tilde{x}) - f(x)}{f(x)} = \frac{f(\tilde{x}) - f(x)}{\tilde{x} - x} \cdot \frac{x}{f(x)} \cdot \frac{\tilde{x} - x}{x}$$

si ricava che la **differenziabilità di  $f(x)$  è essenziale** per il controllo dell'errore inerente. Se assumiamo che  $f(x)$  è derivabile due volte e continua in  $(a, b)$ , allora vale lo sviluppo di Taylor

$$f(\tilde{x}) = f(x) + f'(x)(\tilde{x} - x) + \frac{f''(\xi)}{2}(\tilde{x} - x)^2, \quad |\xi - x| \leq |\tilde{x} - x|$$

da cui si ottiene

$$\epsilon_{in} = \frac{f(\tilde{x}) - f(x)}{f(x)} \doteq \frac{f'(x)}{f(x)} x \epsilon_x = c_x \epsilon_x, \quad c_x = \frac{f'(x)}{f(x)} x$$

La quantità  $c_x = c_x(f) = \frac{f'(x)}{f(x)} x$  è detta **coefficiente di amplificazione** e fornisce una **misura del condizionamento del problema**.

In generale, se  $f : \Omega \rightarrow R$  è definita su un insieme aperto di  $R^n$ , differenziabile due volte su  $\Omega$  ed il segmento di estremi  $\tilde{\mathbf{x}}$  e  $\mathbf{x}$  è contenuto in  $\Omega$  allora vale

$$\epsilon_{in} = \frac{f(\tilde{\mathbf{x}}) - f(\mathbf{x})}{f(\mathbf{x})} \doteq \frac{1}{f(\mathbf{x})} \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(\mathbf{x}) x_i \epsilon_{x_i} = \sum_{i=1}^n c_{x_i}(f) \epsilon_{x_i}$$

con

$$c_{x_i}(f) = \frac{1}{f(\mathbf{x})} \frac{\partial f}{\partial x_i}(\mathbf{x}) x_i, \quad 1 \leq i \leq n$$

detti **coefficienti di amplificazione della funzione  $f$  rispetto alla variabile  $x_i$** .

**Esempio** per  $f(x) = (x^2 + 1)/x$  si ha

$$c_x = \frac{2 - (x^2 + 1)}{x^2} \cdot \frac{x}{x^2 + 1} \cdot x = \frac{x^2 - 1}{x^2 + 1}$$

e poiché  $|c_x| \leq 1$  il problema risulta ben condizionato.

### Coefficienti

Per le operazioni aritmetiche si ottiene

$$f(x, y) = x + y \quad \epsilon_{in} \doteq c_x \epsilon_x + c_y \epsilon_y \quad c_x = \frac{x}{x+y} \quad c_y = \frac{y}{x+y}$$

$$f(x, y) = x - y \quad \epsilon_{in} \doteq c_x \epsilon_x + c_y \epsilon_y \quad c_x = \frac{x}{x-y} \quad c_y = -\frac{y}{x-y}$$

$$f(x, y) = x \cdot y \quad \epsilon_{in} \doteq c_x \epsilon_x + c_y \epsilon_y \quad c_x = 1 \quad c_y = 1$$

$$f(x, y) = \frac{x}{y} \quad \epsilon_{in} \doteq c_x \epsilon_x + c_y \epsilon_y \quad c_x = 1 \quad c_y = -1$$

Ne segue, come visto in precedenza, che la sottrazione di due numeri vicini tra loro è potenziale causa di elevata amplificazione degli errori relativi (**cancellazione numerica**). Si nota anche come le operazioni moltiplicative siano ben condizionate.

**Esempio** Siano  $x = 0.2178 \cdot 10^2$  e  $y = 0.218 \cdot 10^2$ , supponendo di operare con troncamento in base  $B = 10$  e  $t = 3$  cifre di rappresentazione ( $u = 10^{1-t} = 10^{-2}$ ). Si ha  $\tilde{x} = 0.217 \cdot 10^2$  e  $\tilde{y} = y$ .

Pertanto  $\tilde{x} \oplus \tilde{y} = -0.001 \cdot 10^2 = -0.1$  mentre  $x - y = -0.0002 \cdot 10^2 = -0.2 \cdot 10^{-1}$  e quindi  $|\epsilon_{in}| = \frac{0.8}{0.2} = 0.4$ .

## 1.3 Matlab

11 bit esponente rappresentato in traslazione, 52 bit mantissa (53 cifre rappresentabili per il bit nascosto)  $\Rightarrow u = B^{1-t} = 2^{-52}$