Sprawozdanie z Laboratorium Obliczenia Naukowe - Lista 1

Karol Wziatek

27 października 2025

Zadanie 1

0.1 Epsilon maszynowy (macheps)

Epsilonem maszynowym macheps nazywamy najmniejszą liczbę dodatnią taką, że w arytmetyce zmienno-przecinkowej zachodzi 1.0 + macheps > 1.0.

Jest to miara precyzji obliczeń, która określa odległość od liczby 1.0 do następnej reprezentowalnej liczby maszynowej. Im mniejszy epsilon, tym więcej bitów przeznaczonych na mantysę w danym typie zmienno-przecinkowym, co z kolei przekłada się na wyższą precyzję tej arytmetyki.

| Typ danych | Wartość z float.h (GCC) | Wartość z eps(T) (Julia) | Wartość wyznaczona iteracyjnie |
|------------|-------------------------|---------------------------|--------------------------------|
| Float16 | $9.7656e{-4}$ | 9.77e - 4 | 9.77e - 4 |
| Float32 | $1.192093e{-7}$ | $1.1920929e{-7}$ | $1.1920929e{-7}$ |
| Float64 | $2.220446e{-16}$ | $2.220446049250313e{-16}$ | $2.220446049250313e{-16}$ |

Wartości macheps wyznaczone iteracyjnie są zgodne z wynikami funkcji eps(T). Wyznaczone zostały poprzez dzielenie przez 2 liczy 1.0 w danej arytmetyce aż T(1.0) + eta == T(1.0), gdzie T to kolejno Float16, Float32, Float64.

Związek między macheps a ϵ : macheps = $2 \cdot \epsilon$ - na podstawie wartości podanych na wykładzie.

0.2 Najmniejsza dodatnia liczba maszynowa (eta)

Liczba eta (η) to najmniejsza dodatnia wartość, jaką można reprezentować w danym standardzie zmienno-przecinkowym.

- **Związek z** MIN_{sub} : Liczba eta jest tożsama z MIN_{sub} , czyli najmniejszą możliwą do reprezentowania dodatnią liczbą subnormalną. W języku Julia wartość tę można uzyskać za pomocą funkcji nextfloat(T(0.0)).
- Związek z MIN_{nor} : Funkcja floatmin(T) zwraca najmniejszą dodatnią liczbę znormalizowaną, znaną jako MIN_{nor} . Dla odpowiednio Float32 i Float64 wartości te wynoszą: 1.1754944e-38 i 2.2250738585072014e-308, co zgadza się z wartościami podanymi na wykładzie.

| Typ danych | Wartość z nextfloat(T(0.0)) | Wartość wyznaczona iteracyjnie |
|------------|-----------------------------|--------------------------------|
| Float16 | $6.0e{-8}$ | 6.0e - 8 |
| Float32 | $1.0e{-45}$ | $1.0e{-45}$ |
| Float64 | 5.0e - 324 | 5.0e - 324 |

Wartości eta wyznaczone iteracyjnie są zgodne z wynikami funkcji $\operatorname{nextfloat}(T(0.0))$. Wyznaczone zostały poprzez dzielenie przez 2 liczy 1.0 w danej arytmetyce aż $T(0.0) + \operatorname{eta} == T(0.0)$, gdzie T to kolejno Float16, Float32, Float64

0.3 Największa wartość skończona (MAX)

Liczba MAX to najwyższa wartość, która można zapisać w danym typie zmiennoprzecinkowym.

| Typ danych | Wartość z float.h (GCC) | Wartość wyznaczona iteracyjnie | ${ m Warto\acute{s}\acute{c}}$ z floatmax(T) (Julia) |
|------------|-------------------------|--------------------------------|--|
| Float16 | _ | 6.55e4 | 6.55e4 |
| Float32 | 3.4028234663852886e38 | 3.4028235e38 | 3.4028235e38 |
| Float64 | 1.7976931348623157e308 | 1.7976931348623157e308 | 1.7976931348623157e308 |

Jak widać w tabeli, wartości wyznaczone iteracyjnie są zgodne z pozostałymi źródłami. Aby doświadczalnie wyznaczyć MAX trzeba mnożyć T(1.0) przez dwa aż do uzyskania INF. Bierzemy ostatnią wartość przed uzyskaniem INF i zamieniamy wszystkie jej 0 na 1, gdzie T to kolejno Float16, Float32, Float64.

Zadanie 2

W tym zadaniu należy sprawdzić, czy metoda Kahana poprawnie wyznacza epsilon maszynowy dla typów Float16, Float32, Float64.

| Typ danych | Wartość z metody Kahana | Wartość z eps(T) (Julia) |
|-------------------------------|--|--|
| Float16 Float32 Float64 | -9.77e-4 $1.1920929e-7$ $-2.220446049250313e-16$ | 9.77e-4 $1.1920929e-7$ $2.220446049250313e-16$ |

Wnioski Z powyższej tabeli widzimy, że wyrażenie Kahana niepoprawnie wyznaczało epsilon maszynowy dla wszystkich typów zmiennopozycyjnych. W celu otrzymania prawidłowego rozwiązania należy na wynik nałożyć wartość bezwzględną. Błędy w bicie znaku wynikają z reprezentacji rozwinięcia binarnego ułamka $\frac{4}{3}$.

Zadanie 3

Sprawdź eksperymentalnie w języku Julia, że w arytmetyce Float64 (arytmetyce double w standarcie IEEE 754) liczby zmiennopozycyjne są równomiernie rozmieszczone w [1, 2] z krokiem = 252. Innymi słowy, każda liczba zmiennopozycyjna x pomiędzy 1 i 2 może być przedstawione następująco x = 1 + k w tej arytmetyce, gdzie $k = 1, 2, \ldots, 252$ 1 i = 252.

- Przedział [1,2]: W arytmetyce double, liczby zmiennoprzecinkowe są rozmieszczone równomiernie na przedziałe [1,2] z krokiem równym $\delta = 2^{-52}$. Oznacza to, że każda kolejna liczba na tym przedziałe różni się od poprzedniej o dokładnie δ . Sprawdzono to eksperymentalnie: 1000-krotnie generując losową liczbę z tego przedziału i wyznaczając kolejną liczbę maszynową za pomocą funkcji nextfloat(), różnica między nimi zawsze była równa δ .
- **Przedział** [0.5, 1]: Dla tego przedziału krok wynosi $\delta = 2^{-53}$. Każda liczba może być przedstawiona jako: $x = 1 + k \cdot \delta$, gdzie k jest liczbą całkowitą, a $\delta = 2^{-53}$.
- Przedział [2,4]: W tym przypadku krok jest większy i wynosi $\delta=2^{-51}$. Dla tego przedziału każda liczba może być przedstawiona jako: $x=2+k\cdot\delta$, gdzie $\delta=2^{-51}$.

Powyższe eksperymenty potwierdzają, że w arytmetyce zmiennoprzecinkowej liczby są rozmieszczone gęściej bliżej zera i rzadziej w miarę oddalania się od niego. Zjawisko to nie jest przypadkowe, lecz wynika bezpośrednio ze sposobu, w jaki liczby są reprezentowane w formacie IEEE 754.

Zadanie 4

W tym zadaniu trzeba znaleść eksperymentalnie najmniejszą liczbę x w arytmetyce Float64, 1 < x < 2, taką że:

$$x \otimes (1/x) \neq 1$$

Aby ją wyznaczyć, zaczynamy od liczby 1 i zwiększamy ją przy użyciu funkcji nextfloat aż do momentu, gdy warunek przestanie być spełniony. W ten sposób otrzymujemy:

$$x = 1.000000057228997$$

Jest to najmniejsza liczba w arytmetyce Float64, spełniająca podany warunek.

Zadanie 5

W tym zadaniu należy zaimplementować 4 różne algorytmy obliczania iloczynu skalarnego dwóch wektorów w arytmetyce Float32 oraz Float64 i porównać ich wyniki między sobą oraz z wynikiem dokładnym. Implementacja algorytmów:

- 1. w przód $\sum_{i=1}^{n} x_i y_i$
- 2. **w** tył $\sum_{i=n}^{1} x_i y_i$
- 3. **sortowanie rosnąco** sortujemy iloczyny x_iy_i rosnąco (w zależności od wartości bezwzględnej, osobno dodajemy ujemne i dodatnie)
- 4. sortowanie malejąco analogicznie jak wyżej, ale sortujemy malejąco

Po przeprowadzeniu eksperymentów na wektorach:

$$x = [2.718281828, -3.141592654, 1.414213562, 0.5772156649, 0.3010299957]$$

$$y = [1486.2497, 878366.9879, -22.37492, 4773714.647, 0.000185049]$$

oraz obliczeniu dokładnego wyniku iloczynu skalarnego (wynoszącego $-1.00657107000000 \cdot 10^{-11}$) otrzymujemy następujące wyniki:

| Algorytm | Wynik Float32 | Wynik Float64 |
|----------|-----------------------------|-------------------------------------|
| 1. | $-4.9994430 \cdot 10^{-1}$ | $1.025188136829667 \cdot 10^{-10}$ |
| 2. | $-4.5434570 \cdot 10^{-1}$ | $-1.564330887049437 \cdot 10^{-10}$ |
| 3. | $-5.00000000 \cdot 10^{-1}$ | $0.000000000000000 \cdot 10^{0}$ |
| 4. | $-5.00000000 \cdot 10^{-1}$ | $0.000000000000000 \cdot 10^{0}$ |

Jak widać, wyniki są obarczone dużym błędem, a różne algorytmy dają różne wyniki, co potwierdza, że kolejność wykonywania działań ma znaczenie. Błąd jest tym większy im mniejsza jest mantysa - Float64 lepiej na tym wychodzi.

Zadanie 6

W tym zadaniu należało obliczyć wartości funkcji: $f(x) = \sqrt{x^2 + 1} - 1$ oraz $g(x) = \frac{x^2}{\sqrt{x^2 + 1} + 1}$ Iterując po wartościach $x = 8^{-1}, 8^{-2}, 8^{-3}, \ldots$ aż do momentu, gdy wynik obliczeń przestanie się zmieniać (w arytmetyce Float64) otrzymujemy następujące wyniki:

| X | f(x) | g(x) |
|------------|-------------------------------------|--------------------------------------|
| 8-1 | $7.7822185373186414 \cdot 10^{-3}$ | $7.7822185373187065 \cdot 10^{-3}$ |
| 8-2 | $1.2206286282867573 \cdot 10^{-4}$ | $1.2206286282875901 \cdot 10^{-4}$ |
| 8-3 | $1.9073468138230965 \cdot 10^{-6}$ | $1.9073468138265659 \cdot 10^{-6}$ |
| 8-4 | $2.9802321943606103 \cdot 10^{-8}$ | $2.9802321943606116 \cdot 10^{-8}$ |
| 8-5 | $4.6566128730773926 \cdot 10^{-10}$ | $4.6566128719931904 \cdot 10^{-10}$ |
| 8-6 | $7.2759576141834259 \cdot 10^{-12}$ | $7.2759576141569561 \cdot 10^{-12}$ |
| 8^{-7} | $1.1368683772161603 \cdot 10^{-13}$ | $1.1368683772160957 \cdot 10^{-13}$ |
| 8-8 | $1.7763568394002505 \cdot 10^{-15}$ | $1.7763568394002489 \cdot 10^{-15}$ |
| 8^{-9} | $0.0000000000000000 \cdot 10^{0}$ | $2.7755575615628914 \cdot 10^{-17}$ |
| | | |
| 8^{-170} | $0.0000000000000000 \cdot 10^{0}$ | $4.4501477170144028 \cdot 10^{-308}$ |
| 8^{-171} | $0.0000000000000000 \cdot 10^{0}$ | $6.9533558078350043 \cdot 10^{-310}$ |
| 8^{-172} | $0.0000000000000000 \cdot 10^{0}$ | $1.0864618449742194 \cdot 10^{-311}$ |
| 8^{-173} | $0.0000000000000000 \cdot 10^{0}$ | $1.6975966327722179 \cdot 10^{-313}$ |
| 8^{-174} | $0.0000000000000000 \cdot 10^{0}$ | $2.6524947387065904 \cdot 10^{-315}$ |
| 8^{-175} | $0.0000000000000000 \cdot 10^{0}$ | $4.1445230292290475 \cdot 10^{-317}$ |
| 8^{-176} | $0.0000000000000000 \cdot 10^{0}$ | $6.4758172331703867 \cdot 10^{-319}$ |
| 8^{-177} | $0.0000000000000000 \cdot 10^{0}$ | $1.0118464426828729 \cdot 10^{-320}$ |
| 8^{-178} | $0.0000000000000000 \cdot 10^{0}$ | $1.5810100666919889 \cdot 10^{-322}$ |
| 8^{-179} | $0.00000000000000000 \cdot 10^{0}$ | $0.00000000000000000 \cdot 10^{0}$ |

Mimo, że funkcje f oraz g są algebraicznie takie same, to Julia zwraca inne rezultaty. Dzieje się tak, ponieważ odejmowanie od siebie dwóch bardzo bliskich liczb generuje duży błąd.

Im mniejszy x, tym wartość $\sqrt{x^2+1}$ jest bliższa 1. Tak więc operacja $\sqrt{x^2+1}-1$ jest operacją odejmowania dwóch bardzo bliskich sobie liczb, co powoduje powstanie dużego błędu numerycznego. W przypadku funkcji g nie występuje odejmowanie bliskich sobie liczb, przez co błąd numeryczny jest znacznie mniejszy.

Zadanie 7

W zadaniu należało obliczyć przybliżoną wartość pochodnej funkcji $f(x) = \sin x + \cos 3x$ w punkcie $x_0 = 1$ za pomocą wzoru:

$$f'(x_0) \approx \tilde{f}'(x_0) = \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h}$$

Obliczając wartości funkcji dla kolejnych wartości $h=2^{-n}, n\in\{0,1,2,\ldots,54\}$ otrzymujemy następujące wyniki:

Początkowo, gdy zmniejszamy wartość h, błąd w przybliżeniu pochodnej również maleje. Jednak po pewnym punkcie (około $h=2^{-27}$) zaczyna on ponownie rosnąć, mimo że h staje się mniejsze. Dzieje się tak, ponieważ w tym zakresie zaczyna przeważać błąd zaokrągleń. Przy bardzo małych h różnica f(x0+h)-f(x0) jest tak mała, że ograniczona precyzja arytmetyki zmiennoprzecinkowej powoduje znaczne zniekształcenia, co skutkuje wiekszym błedem w obliczeniach.

| h | $\tilde{f}'(x_0)$ | Błąd bezwzględny |
|-----------|---------------------------|--------------------------|
| 2^{0} | $8.694677 \cdot 10^{-1}$ | $7.525254 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-1} | $4.730729 \cdot 10^{-1}$ | $3.561306 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-2} | $2.998405 \cdot 10^{-1}$ | $1.828982 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-3} | $2.507786 \cdot 10^{-1}$ | $1.338363 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-4} | $2.381337 \cdot 10^{-1}$ | $1.211914 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-5} | $2.349485 \cdot 10^{-1}$ | $1.180062 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-6} | $2.341506 \cdot 10^{-1}$ | $1.172084 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-7} | $2.339511 \cdot 10^{-1}$ | $1.170088 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-8} | $2.339012 \cdot 10^{-1}$ | $1.169589 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-9} | $2.338887 \cdot 10^{-1}$ | $1.169464 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-10} | $2.338856 \cdot 10^{-1}$ | $1.169433 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-11} | $2.338848 \cdot 10^{-1}$ | $1.169425 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-12} | $2.338846 \cdot 10^{-1}$ | $1.169423 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-13} | $2.338846 \cdot 10^{-1}$ | $1.169423 \cdot 10^{-1}$ |
| | ••• | |
| 2^{-50} | $1.250000 \cdot 10^{-1}$ | $8.057718 \cdot 10^{-3}$ |
| 2^{-51} | $2.500000 \cdot 10^{-1}$ | $1.330577 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-52} | $-5.000000 \cdot 10^{-1}$ | $6.169423 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-53} | $1.000000 \cdot 10^{0}$ | $8.830577 \cdot 10^{-1}$ |
| 2^{-54} | $0.000000 \cdot 10^0$ | $1.169423 \cdot 10^{-1}$ |