

# Laboratorium 1

Paweł Konop

7 marca 2023

## 1 Treści zadań

1. Znaleźć "maszynowe epsilon", czyli najmniejszą liczbę  $a$ , taką, że  $a+1 > 1$
2. Rozważamy problem ewaluacji funkcji  $\sin(x)$ , m.in. propagację błędów danych wejściowych, tj. błąd wartości funkcji ze względu na zakłócenie  $h$  w argumentcie  $x$ :
  - (a) Ocenic błąd bezwzględny przy ewaluacji  $\sin(x)$
  - (b) Ocenic błąd względny przy ewaluacji  $\sin(x)$
  - (c) Ocenic uwarunkowanie dla tego problemu
  - (d) Dla jakich wartości argumentu  $x$  problem jest bardzo czuły?
3. Funkcja sinus zadana jest nieskończonym ciągiem

$$\sin(x) = x - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!} - \frac{x^7}{7!} + \dots$$

- (a) Jakie są błędy progresywne i wsteczne jeśli przybliżamy funkcję sinus biorąc tylko pierwszy człon rozwinięcia, tj.  $\sin(x) \approx x$ , dla  $x = 0.1, 0.5$  i  $1.0$ ?
  - (b) Jakie są błędy progresywne i wsteczne jeśli przybliżamy funkcję sinus biorąc pierwsze dwa człony rozwinięcia, tj.  $\sin(x) \approx x - \frac{x^3}{6}$ , dla  $x = 0.1, 0.5$  i  $1.0$ ?
4. Zakładamy że mamy znormalizowany system zmiennoprzecinkowy z

$$\beta = 10, p = 3, L = -98$$

- (a) Jaka jest wartość poziomu UFL (underflow) dla takiego systemu?
- (b) Jeśli  $x = 6.87 \cdot 10^{-97}$  i  $y = 6.81 \cdot 10^{-97}$ , jaki jest wynik operacji  $x - y$ ?

## 2 Rozwiązania zadań

1. W standardzie IEEE754, przy dodawaniu liczb, najpierw sprowadza się je do wspólnego wykładnika, a następnie dodaje mantysy. Zatem najmniejsza wartość, którą można dodać do jedynki, musi mieć ten sam wykładnik, ale najmniejszą możliwą mantysę.

$$\epsilon = \beta^{1-p}$$

gdzie p to precyzja systemu liczbowego.

2. (a) Błąd bezwzględny:

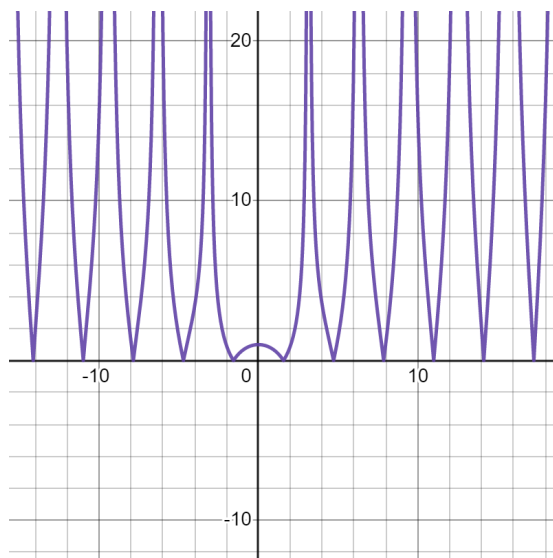
$$\Delta f(x) = |\sin(x+h) - \sin x|$$

- (b) Błąd względny:

$$\frac{\Delta f(x)}{f(x)} = \frac{\sin(x+h) - \sin x}{\sin x} = \frac{\sin(x+h)}{\sin x} - 1$$

- (c) Uwarunkowanie:

$$\text{cond}(f(x)) = \left| \frac{x \sin' x}{\sin x} \right| = |x \cot x|$$



Rysunek 1: Uwarunkowanie  $f(x) = |x \cot x|$

- (d) Problem jest bardzo czuły dla wartości  $x$ , dla których  $\sin(x)$  jest bliski zera, ponieważ małe zmiany w argumentie  $x$  powodują duże zmiany w wartości  $\sin(x)$ , poza  $n = 0$ . Wartości bliskie  $n\pi$ , gdzie  $n$  jest liczbą całkowitą, są szczególnie wrażliwe, ponieważ  $\sin(x) = 0$  dla  $x = n\pi$ . Natomiast, będzie dobrze uwarunkowany tam, gdzie zeruje się cosinus, więc dla  $x = \frac{\pi}{2} + n\pi$ .

3.

$$y = \sin(x) = x - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!} - \frac{x^7}{7!} + \dots$$

Przyjmując oznaczenia:

$y$  - dokładna wartość

$\hat{y}$  - przybliżona wartość

$\hat{x}$  - funkcja odwrotna do wartości przybliżonej

Błąd progresywny:  $\Delta y = |y - \hat{y}|$

Błąd wsteczny:  $\Delta x = |\hat{x} - x|$

(a) Przybliżenie pierwszym składnikiem:

i. dla  $x = 0.1$ :

$$\Delta y = |\sin x - x| = |\sin(0.1) - 0.1| \approx 0.0982546163$$

$$\Delta x = |\arcsin \hat{y} - x| = |\arcsin(0.1) - 0.1| \approx 0.000167421$$

ii. dla  $x = 0.5$ :

$$\Delta y = |\sin(0.5) - 0.5| \approx 0.020574461$$

$$\Delta x = |\arcsin(0.5) - 0.5| \approx 0.023598776$$

iii. dla  $x = 1.0$ :

$$\Delta y = |\sin(1) - 1| \approx 0.158529015$$

$$\Delta x = |\arcsin(1) - 1| \approx 0.570796327$$

(b) Przybliżenie dwoma składnikami:

i. dla  $x = 0.1$ :

$$\Delta y = \left| \sin x - \left( x - \frac{x^3}{3!} \right) \right| \approx 0.000000083$$

$$\Delta x = \left| \arcsin \hat{y} - \left( x - \frac{x^3}{3!} \right) \right| = 0.000000084$$

ii. dla  $x = 0.5$ :

$$\Delta y \approx 0.000258872$$

$$\Delta x \approx 0.000294959$$

iii. dla  $x = 1.0$ :

$$\Delta y \approx 0.008137652$$

$$\Delta x \approx 0.014889216$$

Wniosek: Warto zauważyć, że im wyższy stopień przybliżenia, tym mniejszy będzie błąd.

4. W znormalizowanym systemie zmiennoprzecinkowym o podstawie 10, precyzji 3 i dolnym ograniczeniu -98, najmniejszą reprezentowalną wartością jest

$$UFL = 1.0 \cdot 10^{-98}$$

.

W wyniku odejmowania  $x - y = 0.06 \cdot 10^{-97}$ . Ta wartość jest znormalizowana, ale jest mniejsza niż poziom UFL, co oznacza, że jest traktowana jako wynik underflow. W znormalizowanym systemie zmiennoprzecinkowym, wynik underflow zazwyczaj zaokrąglany jest do zera. Dlatego wynik  $x - y$  jest równy 0.

### 3 Bibliografia

1. [https://en.wikipedia.org/wiki/Machine\\_epsilon](https://en.wikipedia.org/wiki/Machine_epsilon)
2. <http://heath.cs.illinois.edu/scicomp/notes/chap01.pdf>
3. Wykład