

Błędy Numeryczne

Metody Numeryczne

dr inż. Grzegorz Fotypa

Politechnika Gdańsk
Wydział Elektroniki, Telekomunikacji i Informatyki
Katedra Inżynierii Mikrofalowej i Antenowej

18 maja 2018

Patriot
oooo

Błąd względny i bezwzględny
oooooo

Zapis zmiennopozycyjny
oooooooo

Błąd zaokrągleń
oooo

Błąd danych wejściowych
ooooo

Błędy odcięcia
o

Błędna metoda
oo

Plan prezentacji

- 1 Patriot
- 2 Błąd względny i bezwzględny
- 3 Zapis zmiennopozycyjny
- 4 Błąd zaokrągleń
- 5 Błąd danych wejściowych
- 6 Błędy odcięcia
- 7 Błędna metoda

Porażka systemu Patriot (1)

- 25 II 1991, Wojna w zatoce Perskiej
- Dharan, Arabia Saudyjska
- System Patriot chroniący amerykańską bazę nie wykrył i nie przechwycił rakiety typu Scud
- Zginęło 28 amerykańskich żołnierzy, 100 zostało rannych.



Patriot
○●○○

Błąd względny i bezwzględny
○○○○○

Zapis zmiennopozycyjny
○○○○○○○○

Błąd zaokrągleń
○○○○

Błąd danych wejściowych
○○○○○

Błędy odcięcia
○

Błędna metoda
○○

Porażka systemu Patriot (2) - baza

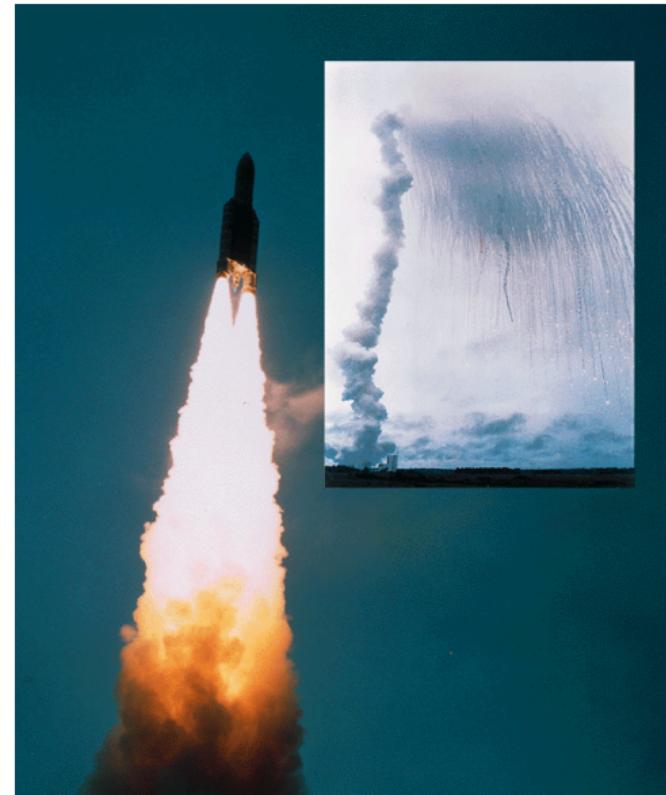


Porażka systemu Patriot (3) - przyczyna

- Czas jako zmienna *int* przechowywana w **24-bitowym rejestrze**,
- inkrementacja co 0.1s
- 0.1 reprezentowane za pomocą 24 bitów: 0.00011001100110011001100
- Błąd zaokrąglenia: 0.00000000000000000000000011001100 (binarnie),
0.000000095s (dziesiętne).
- 100 godzin \Rightarrow błąd **narasta** do **0.34s**.
- Prędkość R-17: ok. 1600m/s, co daje **błąd ok. 500m** w algorytmie lokalizacji systemu Patriot.
- Następnego dnia (26 II 1991) **bug fix** dotarł do Dharan.

Eksplozja Ariane 5

- Wybuch rakiety Ariane 5 w 1996r
- Strata: 7 mld\$, 10 lat przygotowań
- Przyczyna: konwersja z 64 -bitowej zmiennej typu *float* do 16-bitowej zmiennej typu *int*
- **Nadmiar** (ang. overflow)



[https://prosesosis.wordpress.com/2015/05/13/
numeros-simples-hacen-colapsar-a-muchas-computadoras/](https://prosesosis.wordpress.com/2015/05/13/numeros-simples-hacen-colapsar-a-muchas-computadoras/)
<http://www-users.math.umn.edu/~arnold/disasters/ariane.html>

Patriot
oooo

Błąd względny i bezwzględny
●oooo

Zapis zmiennopozycyjny
oooooooo

Błąd zaokrągleń
oooo

Błąd danych wejściowych
ooooo

Błędy odcięcia
o

Błędna metoda
oo

Błąd względny i bezwzględny

- **Błąd bezwzględny** (ang. absolute error):

$$\Delta x = x - \tilde{x} \quad (1)$$

gdzie x jest wartością dokładną, a \tilde{x} przybliżoną

- **Błąd względny** (ang. relative error):

$$\delta_x = (\Delta x)/x \quad (2)$$

- często wyrażany w %:

$$\delta_x = (\Delta x)/x \cdot 100\% \quad (3)$$

dla $x \neq 0$

Błąd względny i bezwzględny - przykład

Prędkość światła: $c = 299798458 \text{ m/s}$, $\tilde{c} = 3e8 \text{ m/s}$.

- $\Delta c = -201542$
- $\delta_c = -0.067226\%$

Wzór na prędkość światła: $c = \frac{1}{\sqrt{\mu_0 \epsilon_0}}$, gdzie:

Przenikalność elektryczna: $\epsilon_0 = 8.854187817e-12 \text{ F/m}$, $\tilde{\epsilon}_0 = \frac{1}{36\pi} e-9 \text{ F/m}$.

- $\Delta \epsilon_0 = -1.2247e-14$
- $\delta_\epsilon = -0.13831\%$

Przenikalność magnetyczna: $\mu_0 = 12.566370614e-7 \text{ H/m}$, $\tilde{\mu}_0 = 4\pi e-7 \text{ H/m}$.

- $\Delta \mu_0 = -3.5917e-17$
- $\delta_{\mu_0} = -2.8582e-09\%$

Patriot
oooo

Błąd względny i bezwzględny
○○●○○

Zapis zmiennopozycyjny
○○○○○○○○

Błąd zaokrągleń
○○○○

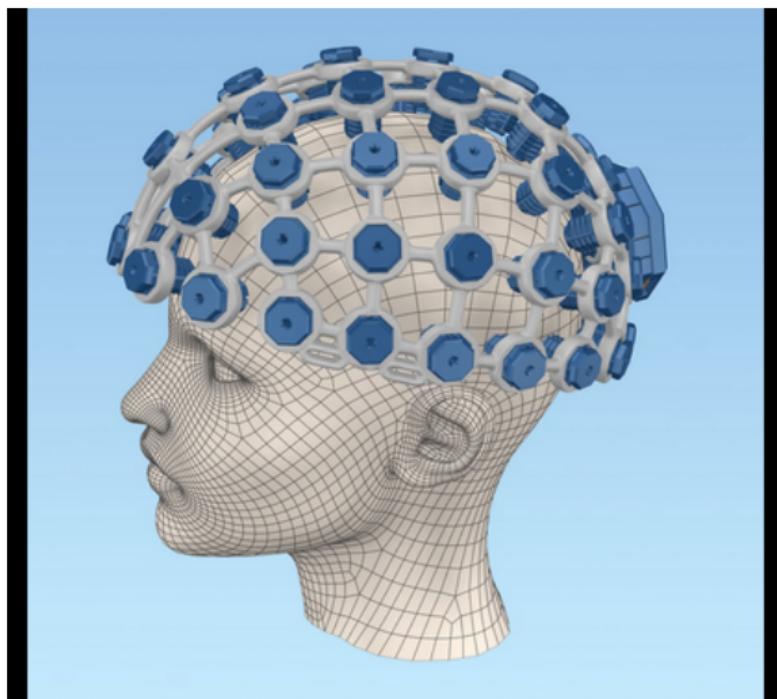
Błąd danych wejściowych
○○○○

Błędy odcięcia
○

Błędna metoda
○○

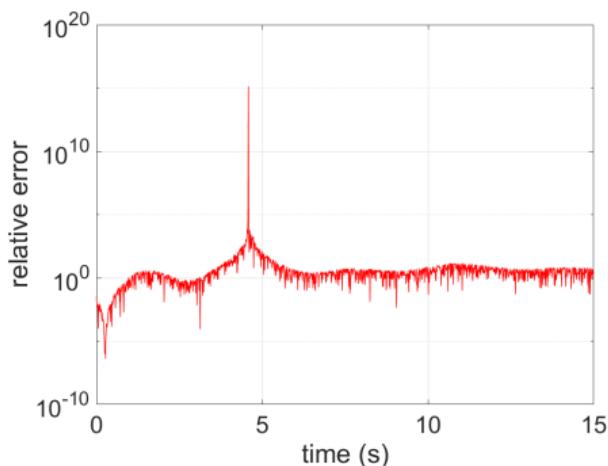
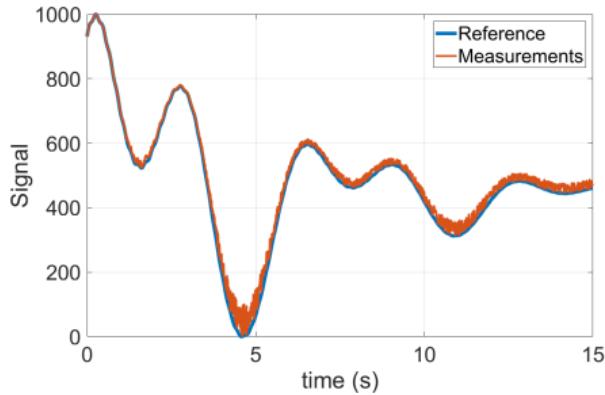
Błąd względny i bezwzględny - przykład 2

Test kasku z elektrodami do EEG-BCI



Błąd względny i bezwzględny - przykład 2

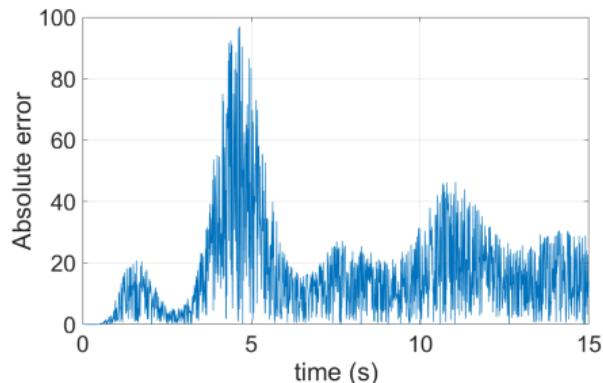
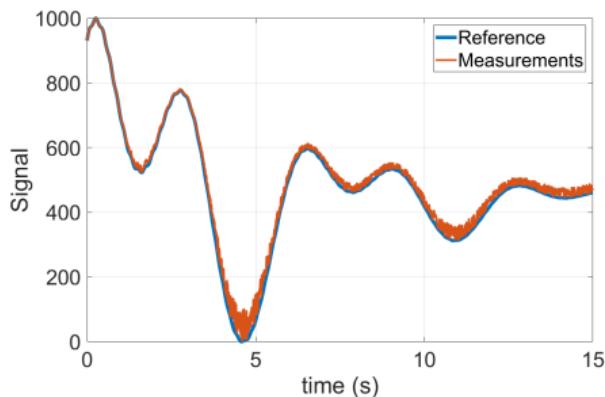
Wykresy mocy sygnału odbiornika referencyjnego (o dużej czułości) i odbiornika testowanego. Pomiar trwa 15 s. **Błąd względny**.



Kask jest **bezużyteczny**.

Błąd względny i bezwzględny - przykład 2

Wykresy mocy sygnału odbiornika referencyjnego (o dużej czułości) i odbiornika testowanego. Pomiar trwa 15 s. **Błąd bezwzględny.**



Kask jest **OK.**

Zapis zmiennopozycyjny (1)

- Liczby rzeczywiste (zbiór \mathbb{R}) są zapisywane w większości współczesnych maszyn cyfrowych w tzw. postaci *zmiennopozycyjnej*
- Tworzą one podzbiór zbioru \mathbb{R} , oznaczony jako **F**.
- Są definiowane jako:

$$x = M \times N^W \quad (4)$$

- M - **mantysa** (część ułamkowa)
- W - **wykładnik** - liczba całkowita, decyduje o zakresie liczb dopuszczalnych w danej maszynie
- $N = 2$
- Liczba rzeczywista jest więc reprezentowana za pomocą dwóch grup bitów.
- Dwa ważne ograniczenia reprezentacji zmiennoprzecinkowej:
 - reprezentowane liczby nie mogą być dowolnie **wielkie/małe**,
 - są między nimi **odstępy**.

Zapis zmiennopozycyjny (2) - Przykład

Przykład

- Mantysa określona za pomocą 5 bitów, wykładnik za pomocą 3, gdzie pierwszy bit oznacza znak (1 – liczba ujemna):

$$x = \begin{matrix} (1) & 1101 & (0)10 \\ M & & W \end{matrix} \quad (5)$$

- (5) w zapisie dwójkowym:

$$-0.1101 \times 2^{+10} = -\left(\frac{1}{2} + \frac{1}{4} + \frac{0}{8} + \frac{1}{16}\right) \times 2^{+(1 \cdot 2 + 0 \cdot 1)} \quad (6)$$

- (5) w zapisie dziesiętnym:

$$-3.25 \quad (7)$$

Patriot
oooo

Błąd względny i bezwzględny
oooooo

Zapis zmiennopozycyjny
o○●○○○○○

Błąd zaokrągleń
oooo

Błąd danych wejściowych
ooooo

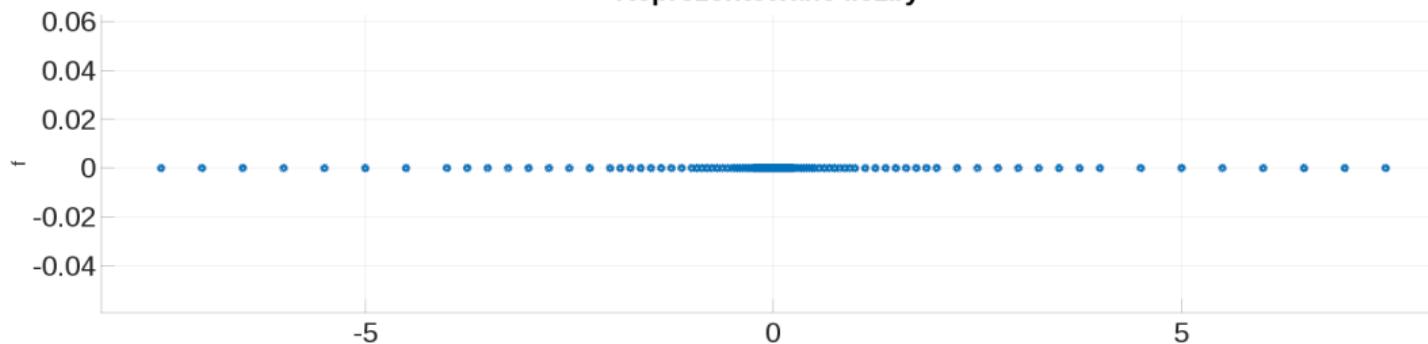
Błędy odcięcia
o

Błędna metoda
oo

Zapis zmiennopozycyjny (3)

- W powyższym przykładzie możemy wykonywać obliczenia za pomocą tylko niektórych liczb dodatnich i ujemnych w zakresie $\langle -7.5, 7.5 \rangle$:

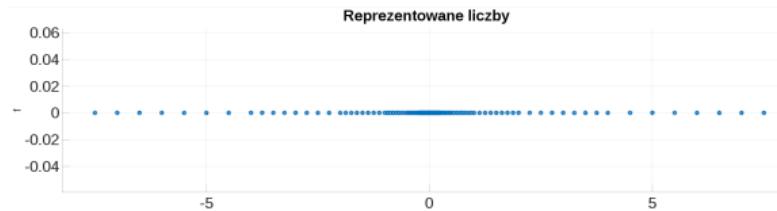
Reprezentowane liczby



Zapis zmiennopozycyjny (4) - reprezentacja liczb rzeczywistych w \mathbf{F}

Operacje na liczbach rzeczywistych:

- Reprezentacja liczby $x_R \in \mathbb{R} = 6.26$ w \mathbf{F} : $x_F = 6.5$ ($x_F = (0)1101(0)11$),
błąd względny: $\delta = 0.038339$,
- Reprezentacja liczby $x_R \in \mathbb{R} = 0.2$ w \mathbf{F} : $x_F = 0.1875$ ($x_F = (0)1100(1)10$),
błąd względny: $\delta = 0.0628$,



Zapis zmiennopozycyjny (5) - IEEE

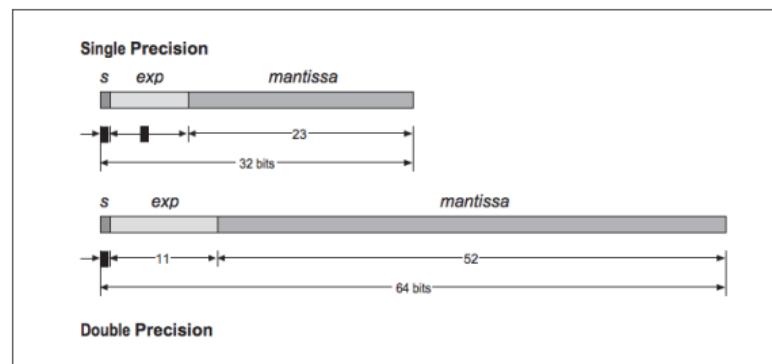
Standard **IEEE** definiowania liczb zmiennoprzecinkowych

- Pojedyncza precyzja:

- 32 bity
- 23 mantysa
- 8 wykładnik

- Podwójna precyzja:

- 64 bity
- 52 mantysa
- 11 wykładnik



Zapis zmiennopozycyjny (6) - Podwójna precyzja

Specyfika definiowania liczb zmiennoprzecinkowych w podwójnej precyzyji

- Największa liczba: 1.79×10^{308}
- Najmniejsza liczba: 2.23×10^{-308}
- *Rozdzielcość* podzbioru \mathbf{F} jest reprezentowana za pomocą **epsilonu maszynowego**:

$$\epsilon_M = 2^{-52} \approx 2.22 \times 10^{-16} \quad (8)$$

- Rozpatrzmy funkcję $f_l: \mathbb{R} \rightarrow \mathbf{F}$, która przyporządkowuje każdej liczbie rzeczywistej najbliższą wartość z podzbioru \mathbf{F} .
- dla każdego $x \in \mathbb{R}$ istnieje $\tilde{x} \in \mathbf{F}$ taki, że:

$$|x - \tilde{x}| \leq \epsilon_M |x| \quad (9)$$

- dla każdego $x \in \mathbb{R}$ istnieje ϵ (gdzie $|\epsilon| \leq \epsilon_M$) taki, że:

$$f_l(x) = x(1 + \epsilon) \quad (10)$$

Zapis zmennopozycyjny (7)

Specyfika **działań** na liczbach zmennoprzecinkowych

- Wszystkie operacje matematyczne wykonywane na komputerze można sprowadzić do **elementarnych** operacji arytmetycznych: $+$, $-$, \times i \div .
- Jednak w arytmetyce zmennoprzecinkowej korzystamy z przestrzeni **F**, w której istnieją analogiczne działania: \oplus , \ominus , \otimes i \oslash .
- Dla $x, y \in F$:
 - $x \oplus y = fl(x + y)$
 - $x \ominus y = fl(x - y)$
 - $x \otimes y = fl(x \times y)$
 - $x \oslash y = fl(x \div y)$

Zapis zmiennopozycyjny (8) - Lemat Wilkinsona

Specyfika **działań** na liczbach zmiennoprzecinkowych

- $x, y \in \mathbf{F}$. Błąd wprowadzany przez działania \oplus, \ominus, \otimes i \oslash , względem $+, -, \times$ i \div jest następujący (**lemat Wilkinsona**):
 - $x \oplus y = x(1 + \epsilon) + y(1 + \epsilon)$
 - $x \ominus y = x(1 + \epsilon) - y(1 + \epsilon)$
 - $x \otimes y = (x \times y)(1 + \epsilon)$
 - $x \oslash y = (x \div y)(1 + \epsilon)$
- gdzie $|\epsilon| \leq \epsilon_M$.
- **Wniosek:** Każda operacja arytmetyczna w przestrzeni \mathbf{F} jest wykonywana z dokładnością do błędu względnego nie większego niż ϵ_M .
- Fakt ten powoduje powstawanie tzw. błędów zaokrągleń (ang. round-off errors).

Patriot
oooo

Błąd względny i bezwzględny
oooooo

Zapis zmiennopozycyjny
oooooooo

Błąd zaokrągleń
●ooo

Błąd danych wejściowych
ooooo

Błędy odcięcia
o

Błędna metoda
oo

Błąd zaokrągleń (1)

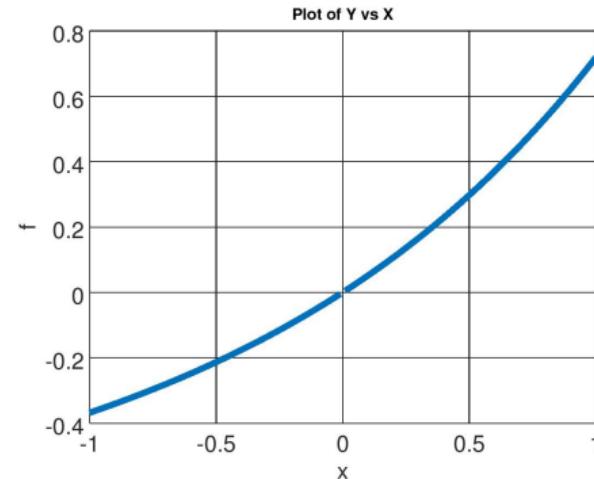
```
1 % round off errors – przykład 1
2 sum = 0;
3 for i = 1:1000000
4     sum = sum + 0.001;
5 end
6 sum = 999.999999983265
```

```
7
8 % round off errors – przykład 2
9 x = 1e3;
10 x - (x + (1e-17)) = 0
```

Błąd zaokrągleń (2) - przykład

- Funkcja: $f(x) = \frac{e^x - 1}{x} - 1$
- Granica funkcji $f(x)$ przy $x \rightarrow 0$ daje wyrażenie nieoznaczone: $0/0$
- Korzystając z reguły de l'Hospitala:
- $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{g(x)}{h(x)} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{g'(x)}{h'(x)} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{e^x - 1}{1} = 0$

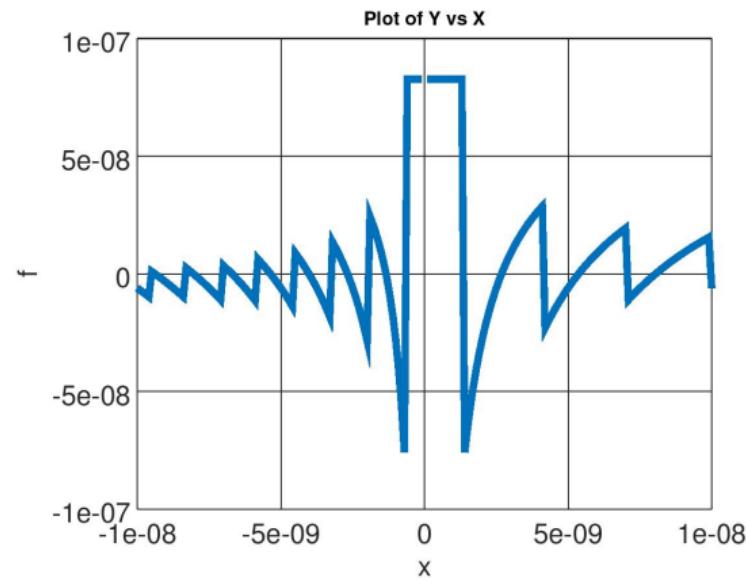
```
1 x = -1:(1e-2):1;
2 f = (exp(x) - 1)./x-1;
3 plot(x,f,'linewidth',5);
4 xlabel('x','fontsize',20)
5 ylabel('f','fontsize',20)
6 title('Plot of Y vs X',
       'fontsize',14)
```



Błąd zaokrągleń (3) - przykład

Dziwne zjawisko spowodowane **błędem zaokrąglenia** w pobliżu 0.

```
1 x = (-1e-8):(1e-10):(1e-8);  
2 f = (exp(x) - 1)./x-1;  
3 plot(x,f,'linewidth',5);  
4 xlabel('x','fontsize',20)  
5 ylabel('f','fontsize',20)  
6 title('Plot of Y vs X','  
        fontsize',14)
```



Dygresja o kropce

Czym się różnią w Matlabie (Octave) działania:

- $\cdot^{\wedge} i /$
- $\cdot.^{\wedge} i ./. ?$

```
1 >> x = rand(1,3)
2           x = 0.088235    0.862485    0.325445
3 >> 2/x
4           error: operator / (dzielenie przez wektor!)
5 >> 2./x
6           ans = 22.6667    2.3189    6.1454
7 >> 2^x
8           error: for x^A, Use .^ for elementwise power.
9 >> 2.^x
10          ans = 1.0631    1.8182    1.2531
```

Błąd danych wejściowych / błąd zaokrągleń (1)

- ➊ **Błąd danych** - błąd, którym obarczone są dane wejściowe zadań numerycznych.
- ➋ **Źródła błędów** danych wejściowych:
 - błędy pomiarów,
 - błędy z wcześniejszej fazy obliczeń,
 - zastępowanie wartości stałych będących liczbami niewymiernymi ich przybliżeniami
- ➌ Błędy te są zwykle **niewielkie**, jednak nawet małe względne błędy danych wejściowych zadania numerycznego mogą skutkować **dużymi** błędami względnymi wyników.



Błąd danych wejściowych / błąd zaokrągleń (2)

Układ trzech równań

Przypadek a)

$$\begin{cases} 1x_1 + \frac{1}{2}x_2 + \frac{1}{3}x_3 = 1 \\ \frac{1}{2}x_1 + \frac{1}{3}x_2 + \frac{1}{4}x_3 = 2 \\ \frac{1}{3}x_1 + \frac{1}{4}x_2 + \frac{1}{5}x_3 = 3 \end{cases}$$

Przypadek b)

$$\begin{cases} 1.00x_1 + 0.50x_2 + 0.33x_3 = 1 \\ 0.50x_1 + 0.33x_2 + 0.25x_3 = 2 \\ 0.33x_1 + 0.25x_2 + 0.20x_3 = 3 \end{cases}$$

Błąd danych wejściowych / błąd zaokrągleń (3)

Wyniki:

- **Błąd względny między 0.33 i 1/3:**

$$\delta = 1\%$$

- Przypadek a) $x = [x_1 \ x_2 \ x_3] = [27.0 \ -192.0 \ 210.0]^T$
- Przypadek b) $x = [266.66 \ -1433.33 \ 1366.67]^T$

- **Błąd względny:**

$$\delta = [-887.65\% \ -646.53\% \ -550.79\%]^T$$

- Mały błąd względny danych wejściowych powoduje ogromny błąd wyniku działania algorytmu. Oznacza to, że problem jest **źle uwarunkowany**.

Błąd danych wejściowych / błąd zaokrągleń (4)

- **Rozpatrzmy wielomian:**

$$P_{20} = (x - 1) \cdot (x - 2) \cdot (x - 3) \cdot (x - 4) \cdot (x - 5) \cdot (x - 6) \cdot (x - 7) \cdot (x - 8) \cdot (x - 9) \cdot (x - 10) \cdot (x - 11) \cdot (x - 12) \cdot (x - 13) \cdot (x - 14) \cdot (x - 15) \cdot (x - 16) \cdot (x - 17) \cdot (x - 18) \cdot (x - 19) \cdot (x - 20).$$

- **Miejsca zerowe P_{20} :**

$$[1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 17, 18, 19, 20]$$

- Wprowadzamy **zaburzenie**: $P_{20} - 10^{-8}x^{19}$

- **Miejsca zerowe $P_{20} - 10^{-8}x^{19}$:**

$$\begin{aligned} & [1.0000, 2.00000, 3.00000, 4.00000, 5.00000, 6.00000], \\ & [6.99997, 8.00060, 8.99177, 10.0925, 10.6779, 20.2403], \\ & [12.14447 - 0.90522i, 12.14447 + 0.90522i] \end{aligned}$$

Patriot
oooo

Błąd względny i bezwzględny
oooooo

Zapis zmiennopozycyjny
oooooooo

Błąd zaokrągleń
oooo

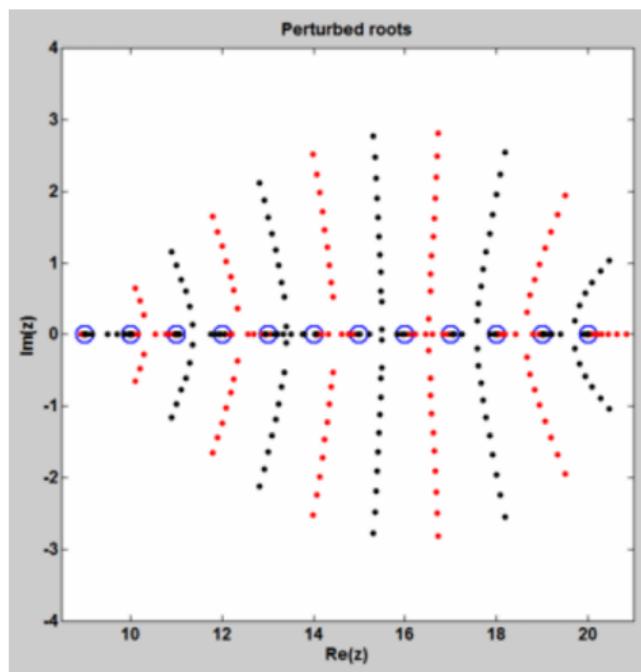
Błąd danych wejściowych
oooo●

Błędy odcięcia
o

Błędna metoda
oo

Błąd danych wejściowych / błąd zaokrągleń (5)

Wykres miejsc zerowych wielomianu Wilkinsona dla zaburzeń mniejszych niż $1.1921\text{e-}07 (2^{-23})$ (płaszczyzna zespolona!)



Błędy odcięcia

Błędy odcięcia (ang. truncation error), np.:

- ① przybliżenie nieskończonej sumy szeregu sumą skończonej liczby jego elementów.
- ② przybliżenie pochodnej ilorazem różnic skończonych.
- ③ przybliżenie całki sumą skońzoną.

Jeszcze do tego wróćmy



Patriot
oooo

Błąd względny i bezwzględny
oooooo

Zapis zmiennopozycyjny
oooooooo

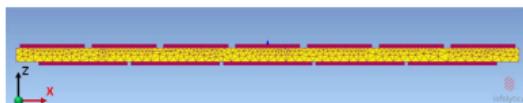
Błąd zaokrągleń
oooo

Błąd danych wejściowych
ooooo

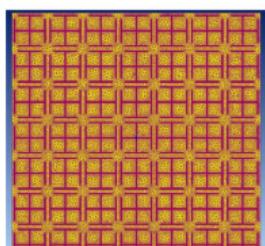
Błędy odcięcia
o

Błędna metoda
●○

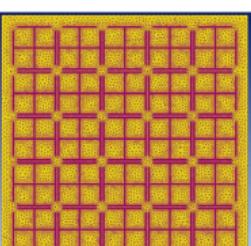
Błędna metoda (1)



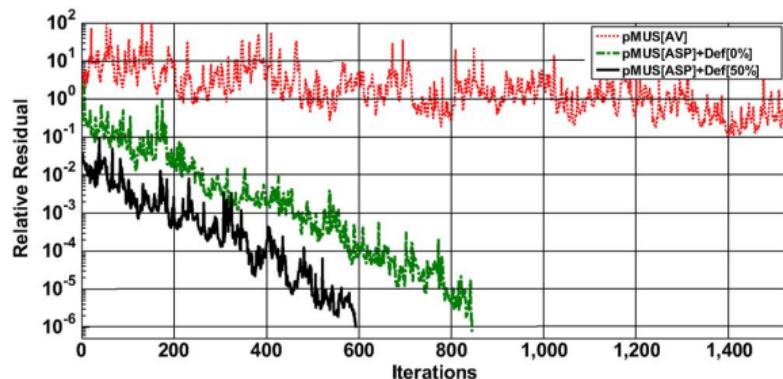
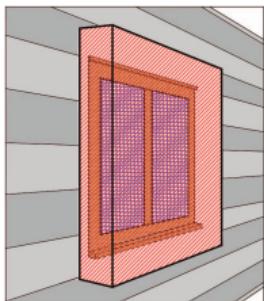
(a)



(b)



(c)



ieeexplore.ieee.org/document/7366073/
ieeexplore.ieee.org/document/777134/

Wybory w Niemczech, partia Zielonych (1)

- Niedziela. Wyniki wyborów: **partia Zielonych: 5%**, wchodzi do sejmu
- Poniedziałek. Błąd programu komisji wyborczej, **jednak 4.97%**.
- Błędne zaokrąglenie do 1 miejsca po przecinku.

