Numerične metode 1 - definicije, trditve in izreki $\frac{\rm Oskar\ Vavtar}{2020/21}$

Kazalo

1	NU	MERIČNO RAČUNANJE	3
	1.1	Uvod	3
	1.2	Premična pika	3
	1.3	Občutljivost problema	4
	1.4	Vrste napak pri numeričnem računanju	4
	1.5	Stabilnost metode	5
	1.6	Analiza zaokrožitvenih napak	5
		1.6.1 Produkt $n+1$ predstavljivih števil	5
		1.6.2 Skalarni produkt vektorjev dolžine n	6
2	NELINEARNE ENAČBE		7
	2.1	Uvod	7
	2.2	Bisekcija	7
	2.3	Navadna iteracija	8

1 NUMERIČNO RAČUNANJE

1.1 Uvod

Definicija 1.1 (Napaka). Pri numeričnem računanju izračunamo numerični približek za točno rešitev. Razlika med približkom in točno vrednostjo je napaka približka. Ločimo absolutno in relativno napako.

- absolutna napaka = približek točna vrednost
- relativna napaka = $\frac{\text{absolutna napaka}}{\text{točna vrednost}}$

Naj bo x točna vrednost, \hat{x} pa približek za x.

- Če je $\hat{x} = x + d_a$, potem je $d_a = \hat{x} x$ absolutna napaka.
- Če je $\hat{x} = x(1+d_r)$, potem je $d_r = \frac{\hat{x}-x}{x}$ relativna napaka.

1.2 Premična pika

Definicija 1.2. Velja fl $(x) = x(1 + \delta)$ za $|\delta| \le u$, kjer je

$$u = \frac{1}{2}b^{1-t}$$

osnovna zaokrožitvena napaka:

- single: $u = 2^{-24} = 6 \times 10^{-8}$
- double: $u = 2^{-53} = 1 \times 10^{-16}$

Izrek 1. Če za število x velja, da |x| leži na intervalu med najmanjšim in največjim pozitivnim predstavljivim normaliziranim številom, potem velja

$$\frac{|\mathrm{fl}(x) - x|}{|x|} \le u.$$

1.3 Občutljivost problema

Definicija 1.3 (Občutljivost). Če se rezultat pri majhni spremembi argumentov (*motnji* oz. *perturbaciji*) ne spremeni veliko, je problem *neobčutljiv*, sicer pa je *občutljiv*.

1.4 Vrste napak pri numeričnem računanju

Definicija 1.4. Pri numeričnem računanje se pojavijo 3 vrste napak:

1. Neodstranljive napake: Npr. ko podatek ni predstavljivo število. Namesto y=f(x) lahko v najboljšem primeru izračunamo $\overline{y}=f(\overline{x})$, kjer je \overline{x} najbližje predstavljivo število.

$$D_n = y - \overline{y} = f(x) - f(\overline{x})$$

2. Napaka metode: Npr. ko na voljo nimamo željene operacije. Namesto $f(\overline{x})$ potem izračunamo $\widetilde{y} = g(\overline{x})$, kjer je g(x) približek za f(x), kjer znamo vrednost g izračunati s končnim številom operacij.

$$D_m = \overline{y} - \widetilde{y} = f(\overline{x}) - g(\overline{x})$$

3. Zaokrožitvene napake: Pri izračunu $\widetilde{y}=g(\overline{x})$ lahko pri vsaki osnovni operaciji pride do zaokrožitvene napake, zato na koncu kot numeričen rezultat dobimo \widehat{y} .

$$D_z = \widetilde{y} - \widehat{y}$$

Skupna napaka:

$$D = D_n + D_m + D_z$$

V splošnem lahko ocenimo:

$$|D| \le |D_n| + |D_m| + |D_z|$$

1.5 Stabilnost metode

Definicija 1.5. Če metoda za $\forall x$ vrne \hat{y} , ki je *absolutno (relativno)* blizu točnemu y, je metoda $direktno \ stabilna$.

Če metoda za $\forall x$ vrne tak \widehat{y} , da $\exists \widehat{x}$ absolutno (relativno) blizu x, da je $\widehat{y} = f(\widehat{x})$ (točno), je metoda obratno stabilna.

V splošnem:

 $|direktna napaka| \le |občutljivost| \cdot |obratna napaka|$

1.6 Analiza zaokrožitvenih napak

1.6.1 Produkt n+1 predstavljivih števil

Algoritem. Dana so predstavljiva števila x_0, x_1, \ldots, x_n ; računamo $p = x_0 \cdot x_1 \cdot \ldots \cdot x_n$.

Točno:

$$\begin{array}{rcl} p_0 & = & x_0 \\ i & = & 1 \;, \; \dots \;, n \\ & p_i & = & p_{i-1} \cdot x_i \\ p & = & p_n \end{array}$$

Numerično:

$$\begin{array}{lll} \widehat{p}_0 &=& x_0 \\ i &=& 1 \text{,...,n} \\ && \widehat{p}_i &=& \widehat{p}_{i-1} \cdot x_i \cdot (1 \text{ + } \delta_i) && |\delta_i| \leq \text{ u} \\ \widehat{p} &=& \widehat{p}_n \end{array}$$

1.6.2 Skalarni produkt vektorjev dolžine n

Algoritem. Imamo vektorje *predstavljivih* števil $a = [a_1, \ldots, a_n]^T$, $b = [b_1, \ldots, b_n]^T$. Računamo $s = \langle b^T, a \rangle = \sum_{i=1}^n a_i b_i$.

Točno:

$$s_0 = 0$$

 $i = 1, ..., n$
 $p_i = a_i \cdot b_i$
 $s_i = s_{i-1} + p_i$
 $s = s_n$

Numerično:

$$\begin{array}{lll} \widehat{\mathbf{s}}_0 &=& 0 \\ \mathbf{i} &=& 1 \text{ , . . . , n} \\ & & \widehat{\mathbf{p}}_{\mathbf{i}} &=& \mathbf{a}_{\mathbf{i}} \cdot \mathbf{b}_{\mathbf{i}} \cdot (\mathbf{1} \ + \ \alpha_i) & |\alpha_i| \leq u \\ & & \widehat{\mathbf{s}}_{\mathbf{i}} &=& (\widehat{\mathbf{s}}_{\mathbf{i}-1} \ + \ \widehat{\mathbf{p}}_{\mathbf{i}}) \cdot (\mathbf{1} \ + \ \beta_i) & |\beta_i| \leq u \\ \widehat{\mathbf{s}} &=& \widehat{\mathbf{s}}_{\mathbf{n}} \end{array}$$

Trditev 1. Računanje skalarnega produkta je *obratno* stabilno, ni pa *direktno* stabilno.

2 NELINEARNE ENAČBE

2.1 Uvod

Definicija 2.1. Naj bo α ničla funkcije f, ki je zvezno odvedljiva v okolici α

- $f'(\alpha) \neq 0$: α je enostavna ničla
- $f'(\alpha) = 0$: α je večkratna ničla

Če je f m-krat zvezno odveljiva in

$$f'(\alpha) = f''(\alpha) = \dots = f^{(m-1)}(\alpha) = 0, \quad f^{(m)} \neq 0,$$

je α $m\text{-}\mathrm{kratna}$ ničla.

Trditev 2 (Občutljivost ničel). Naj bo α enostavna ničla. Če v okolici $x=\alpha$ obstaja inverzna funkcija $\alpha=f^{-1}(0)$ v bistvu "računamo" vrednost inverzne funkcije. Občutljivost je enaka absolutni vrednosti odvoda inverzna funkcije:

$$|(f^{-1})'(0)| = \frac{1}{|f'(f^{-1}(0))|} = \frac{1}{|f'(\alpha)|}.$$

Večkratno ničlo lahko izračunamo le z natančnostjo $u^{\frac{1}{m}}$, kjer je m večkratnost ničle (za dvojno ničlo dobimo le polovico točnih decimalk, za trojno le tretjino...).

2.2 Bisekcija

Izrek 2. Če je f realna zvezna funkcija na [a, b] in je $f(a) \cdot f(b) < 0$, potem $\exists \xi \in (a, b)$, da je $f(\xi) = 0$.

Algoritem (Bisekcija). Naj velja $f(a) \cdot f(b) < 0$ in a < b:

2.3 Navadna iteracija

Algoritem (Navadna iteracija).

izberi
$$x_0$$

 $r = 0, 1, 2, ...$
 $x_{r+1} = g(x_r)$

Ustavitveni kriterij:

- a) $r > r_{max}$ (prekoračeno število korakov)
- b) $|r_{x+1} r_x| < \varepsilon$

Izrek 3. Naj bo $\alpha=g(\alpha)$ in naj iteracijska funkcija g na intervalu $I=[\alpha-\delta,\alpha+\delta]$ za nek $\delta>0$ zadošča Lipschitzovem pogoju

$$|g(x) - g(y)| \le m|x - y|$$
 za $x, y \in I, 0 \le m < 1$.

Potem za $\forall x_0 \in I$ zaporedje $x_{r+1} = g(x_r), r = 0, 1, \dots$ konvergira k α in velja

$$\bullet ||x_r - \alpha|| \le m^r \cdot |x_0 - \alpha|$$

$$\bullet |x_{r+1} - \alpha| \le \frac{m}{1 - m} \cdot |x_{r+1} - x_r|$$