



ERROS

Capítulo I

Erros

Dr. André Mendes Cavalcante

Novembro de 2014





ERROS

TÓPICOS

- Introdução
- Erros na Fase de Modelagem
- Erros na Fase de Resolução



ERROS

Introdução

- A obtenção de uma solução numérica para um problema físico por meio da aplicação de métodos numéricos nem sempre fornecem valores que se encaixam dentro de limites razoáveis
 - Esta diferença é chamada de “ERRO” e é inerente a processo
 - O erro, em muitos casos, não pode ser evitado



Introdução

- O processo de solução de um problema físico por meio de métodos, numéricos pode ser representado por:



- Modelagem \Rightarrow é a fase de obtenção de um modelo matemático que descreve o comportamento do sistema em questão
- Resolução \Rightarrow é a fase de obtenção do modelo matemático através da aplicação de métodos numéricos



Introdução

- Tipos de Erros:
 - Modelagem
 - Resolução

Truncamento
Arredondamento



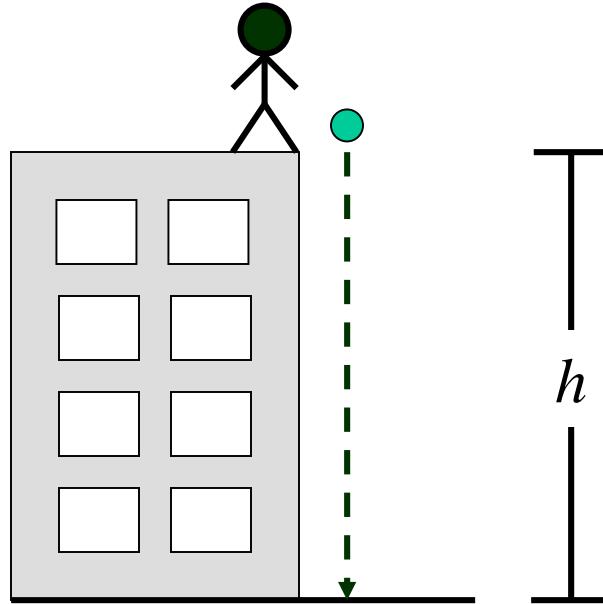
Erros na Fase de Modelagem

- Ao se tentar representar um fenômeno real por meio de um modelo matemático, raramente se tem descrição correta (exata) deste fenômeno:
 - Geralmente são necessárias várias simplificações do mundo físico para que se tenha um modelo matemático em que se possa trabalhar



Erros na Fase de Modelagem

- Exemplo: Deseja determinar a altura de um prédio. Dispõem-se de uma bolinha de metal e um cronômetro.



$$h = \frac{1}{2} g t^2$$

h – altura

t – tempo

g – aceleração da gravidade



Erros na Fase de Modelagem

- **Exemplo:**

$$1^{\circ} \text{ Caso} \rightarrow t_1 = 3,0 \text{ seg} \therefore h_1 = 44,1 \text{ m}$$

$$2^{\circ} \text{ Caso} \rightarrow t_2 = 3,5 \text{ seg} \therefore h_2 = 60 \text{ m}$$

Para um variação de 16,7 % no valor lido no cronômetro, a altura apresenta uma variação de 36%

Confiabilidade
da Resposta

Modelo matemático
Precisão dos dados de entrada



Conversão de Bases

- Um número na base 2 pode ser escrito como:

$$a_m 2^m + \dots + a_2 2^2 + a_1 2^1 + a_0 2^0 + a_{-1} 2^{-1} + a_{-2} 2^{-2} + \dots + a_n 2^n$$

ou ainda

$$\sum_{i=n}^m a_i 2^i$$

Onde:

a_i – é 0 ou 1

n – inteiro ≤ 0

m – inteiro ≥ 0





Conversão de Bases

- Exemplos: Base 2 para Base 10

$$\begin{aligned}1011_2 &= 1 \cdot 2^3 + 0 \cdot 2^2 + 1 \cdot 2^1 + 1 \cdot 2^0 \\&= 8 + 0 + 2 + 1 \\&= 11_{10}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}10,1_2 &= 1 \cdot 2^1 + 0 \cdot 2^0 + 1 \cdot 2^{-1} \\&= 2 + 0 + 0,5 \\&= 2,5_{10}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}11,01_2 &= 1 \cdot 2^1 + 1 \cdot 2^0 + 0 \cdot 2^{-1} + 1 \cdot 2^{-2} \\&= 2 + 1 + 0,25 \\&= 3,25_{10}\end{aligned}$$



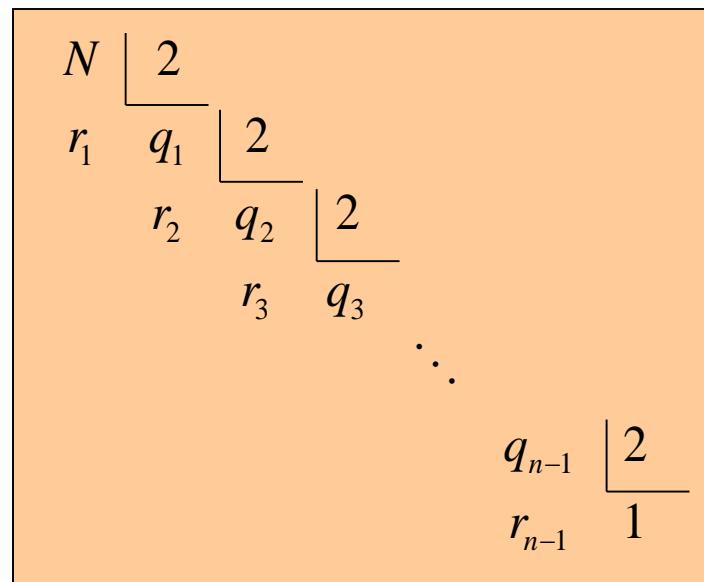
Conversão de Bases

- Transformação Base 10 para Base 2:
 - Parte Inteira: Método das Divisões Sucessivas
 - Parte Fracionária: Método das Multiplicações Sucessivas

$$\left. \begin{array}{l} \text{Parte Inteira: } 12 \\ \text{Parte Fracionária: } 0,34 \end{array} \right\} 12,34_{10}$$

Conversão de Bases

- Transformação Base 10 para Base 2
(Parte Interia):
 - Método da Divisão Sucessiva



$$\rightarrow N_{10} = (1r_{n-1}...r_3r_2r_1)_2$$



Conversão de Bases

- Exemplos: Base 10 para Base 2 (Parte int.)

$$\begin{array}{r} 18_{10} \\ 18 \longdiv{2} \\ 0 \quad 9 \longdiv{2} \\ \quad 1 \quad 4 \longdiv{2} \\ \quad \quad 0 \quad 2 \longdiv{2} \\ \quad \quad \quad 0 \quad 1 \end{array}$$



$$18_{10} = 10010_2$$

$$\begin{array}{r} 11_{10} \\ 11 \longdiv{2} \\ 1 \quad 5 \longdiv{2} \\ \quad 1 \quad 2 \longdiv{2} \\ \quad \quad 0 \quad 1 \end{array}$$



$$11_{10} = 1011_2$$



Conversão de Bases

- Transformação Base 10 para Base 2
(Parte Fracionária):
 - Método da Multiplicação Sucessiva
 - Multiplicar o número fracionário por 2;
 - Desse resultado, a parte inteira será o primeiro dígito do número na base 2 e a parte fracionária é novamente multiplicada por 2;
 - O processo é repetido até que a parte fracionária do último produto seja igual a zero.



Conversão de Bases

- Exemplos: Base 10 para Base 2 (Parte frac.)

$$\begin{array}{|c|c|} \hline 0,1875_{10} & 0,1875 \cdot 2 = 0,3750 \\ \hline & 0,3750 \cdot 2 = 0,7500 \\ & 0,7500 \cdot 2 = 1,5000 \\ & 0,5000 \cdot 2 = 1,0000 \\ \hline \end{array}$$

$$\rightarrow 0,1875_{10} = 0,0011_2$$

$$\begin{array}{|c|c|} \hline 0,6_{10} & 0,6 \cdot 2 = 1,2 \\ \hline & 0,2 \cdot 2 = 0,4 \\ & 0,4 \cdot 2 = 0,8 \\ & 0,8 \cdot 2 = 1,6 \\ & 0,6 \cdot 2 = 1,2 \\ \hline \end{array}$$

$$\rightarrow 0,6_{10} = 0,1001\dots_2$$



Conversão de Bases

- Exemplos: Base 10 para Base 2 (int.+frac.)

$$13,25_{10} = 13_{10} + 0,25_{10}$$

Parte Inteira:

$$\begin{array}{r} 13 \longdiv{2} \\ 1 \quad 6 \longdiv{2} \\ 0 \quad 3 \longdiv{2} \\ \quad \quad 1 \quad 1 \end{array}$$

$$\rightarrow 13_{10} = 1101_2$$

Parte Fracionária:

$$\begin{array}{l} 0,25 \cdot 2 = 0,50 \\ 0,50 \cdot 2 = 1,00 \end{array}$$

$$\rightarrow 0,25_{10} = 0,01_2$$

$$13,25_{10} = 1101_2 + 0,01_2 = 1101,01_2$$



Erros de Arredondamento

- São erros provenientes da utilização de sistemas que usam uma representação finita para os números reais (calculadora, computador);
- Dado que os registradores utilizados nesses sistemas tem dimensões finitas, não se consegue representar todos os números reais possíveis;
- Para minimizar este erro, utiliza-se a precisão dupla, isto é, aumenta-se os dígitos para representação do número.



Erros de Arredondamento

- De uma maneira geral, um número x é representado na base β por:

$$x = \pm \left[\frac{d_1}{\beta} + \frac{d_2}{\beta^2} + \frac{d_3}{\beta^3} + \dots + \frac{d_t}{\beta^t} \right] \cdot \beta^{\text{exp}}$$

d_i - número inteiro no intervalo ($0 \leq d_i \leq \beta - 1$; com $i = 1, 2, \dots, t$)

exp - representa o expoente de β ($I \leq \text{exp} \leq S$)

I, S - limite inferior e superior, para a variação de exp

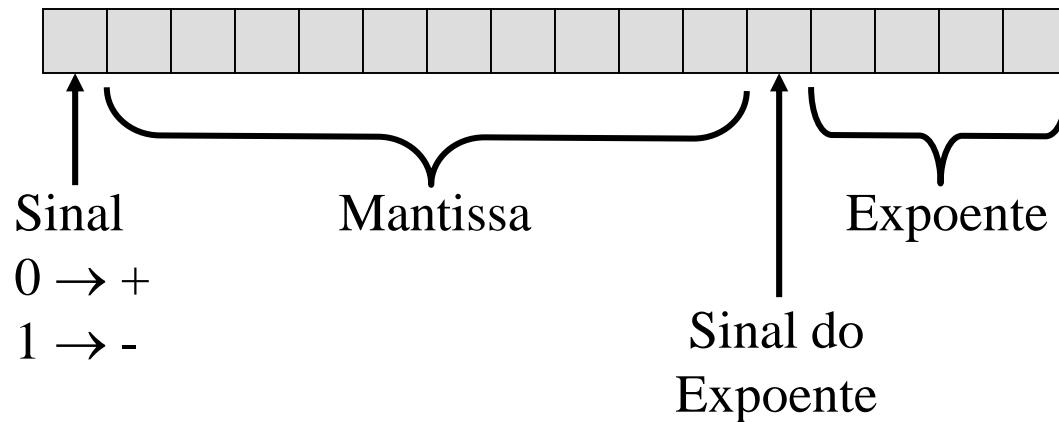
$\left[\frac{d_1}{\beta} + \frac{d_2}{\beta^2} + \frac{d_3}{\beta^3} + \dots + \frac{d_t}{\beta^t} \right]$ - mantissa (representa os dígitos significativos do nº)

t - número de dígitos significativos do sistema de representação (precisão)



Erros de Arredondamento

- Exemplo de Registro de um Unidade Aritmética:



$$\beta = 2 \text{ (Base 2)}$$

$$t = 10 \text{ (precisão da máquina)}$$

$$S = +15_{10} = +1111_2 \text{ (maior expoente)}$$

$$I = -15_{10} = -1111_2 \text{ (menor expoente)}$$

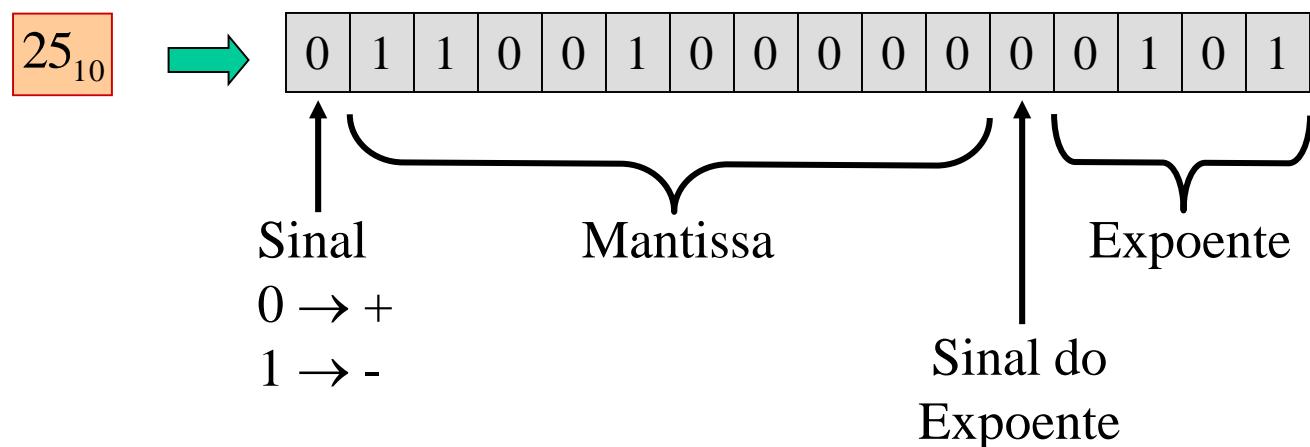


Erros de Arredondamento

- Exemplo: Representar 25_{10} numa máquina de calcular com o sistema de representação anterior:

$$25_{10} = 11001_2 = 0,11001 \cdot 2^5 = 0,11001 \cdot 2^{101}$$

$$25_{10} = \left(\frac{1}{2^1} + \frac{1}{2^2} + \frac{0}{2^3} + \frac{1}{2^4} + \frac{1}{2^5} + \frac{0}{2^6} + \frac{0}{2^7} + \frac{0}{2^8} + \frac{0}{2^9} + \frac{0}{2^{10}} \right) \cdot 2^{101}$$





Erros de Truncamento

- São erros provenientes da utilização de processos que deveriam ser infinitos ou muito grandes para a determinação de um valor e que, por razões práticas, são truncados.
- Processos infinitos são muito usados para avaliação de funções matemáticas (exponencial, logarítmicas , trigonométricas, etc...)



Erros de Truncamento

- Exemplo 1: Avaliação numérica da função $\sin(x)$

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

- Exemplo 2: Série de *Taylor*

$$f(x + \Delta x) = f(x) + \Delta x f'(x) + \frac{(\Delta x)^2 f''(x)}{2!} + \frac{(\Delta x)^3 f'''(x)}{3!} + \dots$$

Quando interrompe-se uma série num processo computacional ocorre o Erro de Truncamento





Propagação de Erros

- Se refere como os erros (modelagem e e resolução) podem influenciar o desenvolvimento de um cálculo.
- Exemplo: Máquina de 4 dígitos significativos

$$\begin{aligned}x_1 &= 0,3491 \cdot 10^4 \\x_2 &= 0,2345 \cdot 10^0\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}(x_2 + x_1) - x_1 &= (0,2345 \cdot 10^0 + 0,3491 \cdot 10^4) - 0,3491 \cdot 10^4 \\&= 0,3491 \cdot 10^4 - 0,3491 \cdot 10^4 \\&= 0,0000\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}x_2 + (x_1 - x_1) &= 0,2345 \cdot 10^0 + (0,3491 \cdot 10^4 - 0,3491 \cdot 10^4) \\&= 0,2345 + 0,0000 \\&= 0,2345\end{aligned}$$