

2.4.2. Rundungsfehleranalyse

- Ein Algorithmus zur Lösung des Problems
 $y = \varphi(x)$

Lösst sich in elementare Operationen
 (:= Operationen, die am Rechner zur Verfügung stehen und eine relative Genauigkeit von ϵ_{ps} besitzen)
 zerlegen (= Algorithmus): (nicht eindeutig!)

$$x = x^{(0)} \mapsto x^{(1)} \mapsto x^{(2)} \mapsto \dots \mapsto x^{(r)} \mapsto x^{(r+1)} = y$$

Die Abbildung, die das Zwischenergebnis $x^{(s)}$
 auf y abbildet, wird mit $\psi^{(s)}$ bezeichnet und
 heißt Restabbildung, d.h. $\psi^{(0)} = \varphi$

$$y = x^{(r+1)} = \psi^{(s)}(x^{(s)}), \quad s = 0, 1, 2, \dots, r$$

- Beispiel: Lösung einer quadratischen Gleichung
 Ein möglicher Algorithmus zur Berechnung von

$$y = \varphi(p, q) := \sqrt{p^2 + q} - p$$

ist durch folgende Einzelschritte gegeben:

Algorithmus 1:

1.	$r = p^2$
2.	$s = r + q$
3.	$t = \sqrt{s}$
4.	$y = t - p$

$$x^{(1)} := r = p^2$$

$$x^{(2)} := s = p^2 + q$$

$$x^{(3)} := t = \sqrt{p^2 + q}$$

$$x^{(4)} := y = \sqrt{p^2 + q} - p$$

Restabb.: $\psi^{(1)}(x^{(1)}) = \psi^{(1)}(r) := \sqrt{r + q} - p$

$$\psi^{(2)}(x^{(2)}) = \psi^{(2)}(s) := \sqrt{s} - p$$

$$\psi^{(3)}(x^{(3)}) = \psi^{(3)}(t) := t - p$$