

高等工程数学武林秘籍

第一章 绪论

① 相对误差限 $\varepsilon_r \leq \frac{1}{2a_1} \times 10^{-(n-1)}$ n - 有效数字个数, a_1 - 第一位有效数字

② 若 $y = f(x)$ 则 y 的相对误差 $\varepsilon_r(y) = f'(x) \frac{x}{f(x)} \varepsilon_r(x)$

③ 数值运算原则:

第二章 插值法

① 拉格朗日插值: $L_n(x) = \sum_{i=0}^n y_i l_i(x) = \sum_{i=0}^n \left(\prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n \frac{x-x_j}{x_i-x_j} \right) y_i$

截断误差: $R_n(x) = f(x) - L_n(x) = \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} W_{n+1}(x)$ $\xi \in (a, b)$
 \downarrow
 $n+1$ 为零点个数 $W_{n+1}(x) = \prod_{i=0}^n (x-x_i)$

② 牛顿插值: $N_n(x) = f(x_0) + f[x_0, x_1](x-x_0) + f[x_0, x_1, x_2](x-x_0)(x-x_1) + \dots + f[x_0, x_1, x_2, \dots, x_n](x-x_0)(x-x_1)\dots(x-x_{n-1})$

③ Hermite 插值 (带导数的插值)

★ 利用重节点的差商表构造 Hermite 多项式 (P34 例 2.6)

余项 $R_n(x) = \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} W_{n+1}(x)$ $\xi \in (a, b)$

$x_0, x_1, x_2, \dots, x_n \leftarrow (n+1)$ 为零点个数

第三章 函数逼近和曲线拟合

① 函数的一次最佳平方逼近

例: 求 $f(x)$ 的最佳平方逼近元素 $a, f(x) \in C[a, b]$

1° $d_0 = (f, 1) = \int_a^b f(x) dx$ $d_1 = (f, x) = \int_a^b x f(x) dx$

2° 法方程组 $\begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_0^* \\ a_1^* \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} d_0 \\ d_1 \end{bmatrix} \Rightarrow a_0^* = \quad a_1^* =$

3° $P_1(x) = a_0^* + a_1^* x$

4° $\|f - P_1\|^2 = (f, f) - \sum_{k=0}^1 a_k^{*2} d_k$ (平方误差)



② 拟合多项式 $\varphi(x) = a_0 + a_1x + \dots + a_nx^n$

正规方程组(法方程组)

$$\begin{bmatrix} \sum_{i=1}^N w_i & \sum_{i=1}^N w_i x_i & \dots & \sum_{i=1}^N w_i x_i^m \\ \sum_{i=1}^N w_i x_i & \sum_{i=1}^N w_i x_i^2 & \dots & \sum_{i=1}^N w_i x_i^{m+1} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \sum_{i=1}^N w_i x_i^m & \sum_{i=1}^N w_i x_i^{m+1} & \dots & \sum_{i=1}^N w_i x_i^{2m} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sum_{i=1}^N w_i y_i \\ \sum_{i=1}^N w_i x_i y_i \\ \vdots \\ \sum_{i=1}^N w_i x_i^m y_i \end{bmatrix}$$

第四章 数值积分

① 一般形式 $\int_a^b f(x) dx = \sum_{k=0}^n A_k f(x_k) \quad (1.1)$

② 精度概念: 欲使式(1.1)具有 m 次代数精度, 只要令 $f(x) = 1, x, \dots, x^m$ 都能精确成立

③ 插值求积公式系数: $A_k = \int_a^b l_k(x) dx$, $l_k(x) = \prod_{j \neq k} \frac{x - x_j}{x_k - x_j}$

若求积式中 $A_k > 0$, 则求积公式稳定 (具有 $n+1$ 个求积节点的插值求积公式, 至少具有 n 次代数精度)

④ Newton-Cotes 公式 (n 阶的 Newton-Cotes 公式至少有 n 次代数精度, 当 n 为偶数时, 至少有 $(n+1)$ 次代数精度)

$$I_n = (b-a) \sum_{k=0}^n C_k^{(n)} f(x_k) \quad C_k^{(n)} = \frac{1}{b-a} A_k$$

精度: 1 阶: $T = \frac{b-a}{2} [f(a) + f(b)]$

梯形

: 3 阶: $S = \frac{b-a}{6} [f(a) + 4f(\frac{a+b}{2}) + f(b)]$, $\eta = \frac{a+b}{2}$

Simpson

截断误差

$$R_T = -\frac{(b-a)^3}{12} f''(\eta) \quad (a \leq \eta \leq b)$$

$$R_S = -\frac{(b-a)^5}{2880} f^{(4)}(\eta) \quad (a \leq \eta \leq b)$$

⑤ 复化求积公式

梯形: $R_n(f) = -\frac{b-a}{12} h^2 f''(\xi)$ 二阶收敛

Simpson: $R_n(f) = -\frac{b-a}{2880} h^4 f^{(4)}(\xi)$ 四阶收敛

↑↑

节点是等距划分的



⑥ Gauss 型求积公式 (节点是非等距划分)

① Gauss-Legendre 求积公式

2个节点, $n=1$, 精度 $= 2n+1=3$: $\int_{-1}^1 f(x) dx \approx f(-\frac{1}{\sqrt{3}}) + f(\frac{1}{\sqrt{3}})$

3个节点, $n=2$, 精度 $= 2n+1=5$ $\int_{-1}^1 f(x) dx \approx \frac{5}{9} f(-\frac{\sqrt{5}}{5}) + \frac{8}{9} f(0) + \frac{5}{9} f(\frac{\sqrt{5}}{5})$

② Gauss-Chebyshev 求积公式

$$x_k = \cos \frac{2k+1}{2(n+1)} \pi, \quad \text{节点个数为 } n+1$$

$$A_k = \frac{\pi}{n+1}, \quad k=0, 1, 2, 3, \dots, n.$$

$$\boxed{\text{区间转换公式: } x = \frac{a+b}{2} + \frac{b-a}{2} t, \quad -1 \leq t \leq 1, \quad x \in [a, b]}$$

第五章 常微分方程的数值解法

① Euler 公式 $y_{n+1} = y_n + h f(x_n, y_n)$ 显式 ①

$y_{n+1} = y_n + h f(x_{n+1}, y_{n+1})$ 隐式 ②

$\frac{①+②}{2}$ 得 $y_{n+1} = y_n + \frac{h}{2} [f(x_n, y_n) + f(x_{n+1}, y_{n+1})]$ 梯形公式

② 改进的 Euler 公式 $y_{n+1} = y_n + \frac{h}{2} [f(x_n, y_n) + f(x_{n+1}, \bar{y}_{n+1})]$

\downarrow
 $\bar{y}_{n+1} = y_n + h f(x_n, y_n)$

$$\text{or } \begin{cases} k_1 = f(x_n, y_n) \\ k_2 = f(x_{n+1}, y_n + h k_1) \\ y_{n+1} = y_n + h (\frac{1}{2} k_1 + \frac{1}{2} k_2) \end{cases}$$

③ 局部截断误差

显示和隐式 Euler 是一阶 ~~误差~~ 方法

梯形法是二阶方法



⑤ 平方根分解法 $A_n = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & & & \\ \vdots & & & \\ a_{n1} & \dots & \dots & a_{nn} \end{bmatrix} = LL^T$

(1) $l_{jj} = (a_{jj} - \sum_{k=1}^{j-1} l_{jk}^2)^{\frac{1}{2}}$

(2) $l_{ij} = (a_{ij} - \sum_{k=1}^{j-1} l_{ik} l_{jk}) / l_{jj} \quad i=j+1, \dots, n; \quad j=1, 2, \dots, n.$

例: $A = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 1 \\ 2 & 4 & 1 \\ 1 & 1 & 4 \end{bmatrix}$

则 $l_{11} = \sqrt{a_{11}} = 2$

$l_{21} = (a_{21} - l_{20}l_{10}) / l_{11} = \frac{2-0}{2} = 1$

$l_{31} = (a_{31} - l_{30}l_{10}) / l_{11} = \frac{1-0}{2} = \frac{1}{2}$

$l_{22} = (a_{22} - l_{21}^2)^{\frac{1}{2}} = \sqrt{3}$

$l_{32} = (a_{32} - l_{31}l_{21}) / l_{22} = \frac{\frac{1}{2} - \frac{1}{2}}{\sqrt{3}} = -\frac{\sqrt{3}}{6}$

$l_{33} = (a_{33} - l_{32}^2 - l_{31}^2)^{\frac{1}{2}} = \frac{\sqrt{3}}{3}$

$L = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 1 & \sqrt{3} & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{6} & \frac{\sqrt{3}}{3} \end{bmatrix}$

⑥ 顺序主子式 $D_i \neq 0$, 可做 LU 分解

顺序主子式 $D_i > 0$, 为正定阵, 分解唯一, $A = LL^T$

⑥ 追赶法

$A = \begin{bmatrix} b_1 & c_1 & & \\ a_2 & b_2 & c_2 & \\ & a_3 & b_3 & c_3 \\ & & \ddots & \ddots \\ & & & a_n & b_n \end{bmatrix}$

$L = \begin{bmatrix} 1 & & & \\ l_{21} & 1 & & \\ & l_{31} & 1 & \\ & & \ddots & \ddots \\ & & & l_{n1} & 1 \end{bmatrix}$

$U = \begin{bmatrix} u_1 & d_1 & & \\ & u_2 & d_2 & \\ & & \ddots & \ddots \\ & & & d_{n-1} & u_n \end{bmatrix}$

其中 $d_i = c_i$

$u_1 = b_1$

$l_i = \frac{a_i}{u_{i-1}}$

$u_i = b_i - l_i c_{i-1}$

例: $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & & \\ 1 & 3 & 1 & \\ & 1 & 1 & 1 \\ & & 2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & & & \\ l_{21} & 1 & & \\ & l_{31} & 1 & \\ & & l_{41} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 & d_1 \\ u_2 & d_2 \\ u_3 & d_3 \\ u_4 & d_4 \end{bmatrix}$

$d_1 = 1 \quad d_2 = 1 \quad d_3 = 1$

$u_1 = 2$

$l_2 = \frac{a_2}{u_1} = \frac{1}{2}$

$l_3 = \frac{a_3}{u_2} = \frac{2}{5}$

$l_4 = \frac{a_4}{u_3} = \frac{10}{3}$

$u_2 = b_2 - l_2 c_1 = 3 - \frac{1}{2} = \frac{5}{2}$

$u_3 = b_3 - l_3 c_2 = 1 - \frac{2}{5} \times 1 = \frac{3}{5}$

$u_4 = 1 - \frac{10}{3} \times 1 = -\frac{7}{3}$



⑦ 误差分析

条件数 $\text{cond}(A) = \|A\| \|A^{-1}\|$

特别的 $\text{cond}_2(A) = \|A\|_2 \|A^{-1}\|_2 = \sqrt{\frac{\lambda_{\max}(A^T A)}{\lambda_{\min}(A^T A)}} \begin{cases} \left| \frac{\lambda_i}{\lambda_j} \right| & \text{对称阵} \\ 1 & \text{正交阵} \end{cases}$

$$\frac{\|Ax\|}{\|x\|} \leq \text{cond}(A) \frac{\|b\|}{\|b\|}$$

⑧ 迭代公式 $AX=b$

$$A = D + L + U$$

$$D = \begin{bmatrix} a_{11} & & \\ & a_{22} & \\ & & \ddots \\ & & & a_{nn} \end{bmatrix} \quad L = \begin{bmatrix} 0 & & \\ a_{21} & 0 & \\ & \ddots & \\ a_{n1} & & 0 \end{bmatrix} \quad U = \begin{bmatrix} 0 & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ & 0 & & \\ & & \ddots & \\ & & & 0 \end{bmatrix}$$

Jacobi 迭代 $B_J = -D^{-1}(L+U)$

Gauss-Seidel 迭代 $B_G = -(D+L)^{-1}U$

解此方程组的迭代法收敛的必要条件是 $\rho(B) < 1$

收敛半径 $R(B) = -\ln \rho(B)$

注

⑨ SOR 松弛法: 若 A 为对称正定阵, 则收敛条件 $0 < \omega < 2$

若 A 为严格对角占优阵, 则收敛条件 $0 < \omega < 1$

★ 注: 系数矩阵是严格对角占优的, 则此时方程组建立的 Jacobi 迭代法或 Gauss-Seidel 迭代法是收敛的



第七章 非线性方程和方程组的解法.

① 简单迭代 $x_{k+1} = \phi(x_k)$

收敛条件 $\phi'(x_k) < 1$

② 牛顿迭代 $f(x) = 0$

$$x_{k+1} = x_k - \frac{f(x_k)}{f'(x_k)}, k=0, 1, 2, \dots$$

例: 设 x^* 是 $f(x)=0$ 的三重根, f 在 x^* 的某邻域内有三阶连续导:

(1) 证: 对 $f(x)=0$ 产生的 Newton 迭代法在 x^* 附近是线性收敛的;

(2) 试将 Newton ~~迭代法在 x^* 附近~~ 公式变形, 使之在 x^* 附近具有二阶收敛性并加以证明

(1) 对 f 泰勒展开: $f(x) = \frac{f^{(3)}(x^*)}{3!} (x-x^*)^3$

$$f'(x) = \frac{f^{(3)}(x^*)}{2!} (x-x^*)^2, f''(x) = f^{(3)}(x^*) (x-x^*)$$

$$\therefore x_{n+1} = x_n - \frac{f(x_n)}{f'(x_n)} \quad \text{令 } \phi(x) = x - \frac{f(x)}{f'(x)}$$

$$\text{则 } \phi'(x) = 1 - \frac{[f'(x)]^2 - f(x)f''(x)}{[f'(x)]^2} = \frac{f(x)f''(x)}{[f'(x)]^2} = \frac{\frac{1}{3!}x^1}{(\frac{1}{2!})^2} = \frac{2}{3} < 1$$

\therefore 线性收敛

(2) 令 $x_{n+1} = \phi(x) = x_n - \frac{3f(x)}{f'(x)}$

同理 $\phi'(x) = 0$

\therefore 得证其具有二阶收敛性.

当 $\phi'(x) < 1$ 时, 线性收敛
当 $\phi'(x) = 0$ 时, 二阶收敛

