



数学基础知识



目录

1	多元函数微分部分	1
2	多元函数积分部分	4
3	级数部分	9
4	向量矩阵二次型微分部分	12

第1章 多元函数微分部分

定义 1.1 (二元函数)

设有两个独立的变量 x 与 y 在其给定的变域 D 中, 任取一组数值时, 第三个变量 z 就以某一确定的法则有唯一确定的值与其对应, 那么变量 z 称为变量 x 与 y 的二元函数。记作: $z = f(x, y)$. 其中 x 与 y 称为自变量, 函数 z 叫做因变量, 自变量 x 与 y 的变域 D 称为函数的定义域。

定义 1.2 (二重极限)

对于二元函数 $z = f(x, y)$, 可以学习当自变量 x 与 y 趋向于有限值 ξ 与 η 时, 函数 z 的变化状态。在平面 xoy 上, (x, y) 趋向 (ξ, η) 的方式可以是多种多样的, 因此二元函数的情况要比一元函数复杂得多。如果当点 (x, y) 以任意方式趋向点 (ξ, η) 时, $f(x, y)$ 总是趋向于一个确定的常数 A , 那么就称 A 是二元函数 $f(x, y)$ 当 $(x, y) \rightarrow (\xi, \eta)$ 时的极限, 这种极限通常称为二重极限, 如下图所示, 记作

$$\lim_{x \rightarrow \xi, y \rightarrow \eta} f(x, y) = A$$

严格定义:

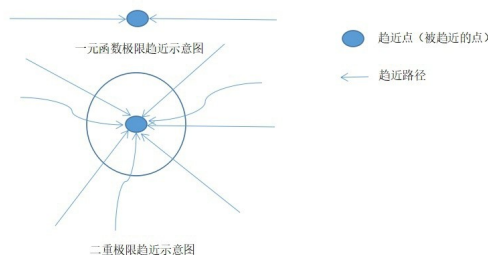
如果定义于 (ξ, η) 的某一去心邻域的一个二元函数 $f(x, y)$ 跟一个确定的常数 A 有如下关系: 对于任意给定的正数 ε , 无论怎样小, 相应的必有另一个正数 δ , 凡是满足

$$0 < (x - \xi)^2 + (y - \eta)^2 < \delta^2$$

的一切 (x, y) 都使不等式

$$|f(x, y) - A| < \varepsilon$$

成立, 那么常数 A 称为函数 $f(x, y)$ 当 $(x, y) \rightarrow (\xi, \eta)$ 时的二重极限。



二重极限四则运算法则: 如果当 $(x, y) \rightarrow (\xi, \eta)$ 时, $f(x, y) \rightarrow A, g(x, y) \rightarrow B$. 那么

- $f(x, y) \pm g(x, y) \rightarrow A \pm B$
- $f(x, y)g(x, y) \rightarrow A * B$
- $\frac{f(x, y)}{g(x, y)} \rightarrow \frac{A}{B}$, 其中 $B \neq 0$

定义 1.3 (二元函数单调性)

只考虑二元函数 $f(x, y)$ 对 x 或 y 的单调性, 即 y 不变, 定义域内对任意的 $x_1, x_2 (x_1 > x_2)$, 若 $f(x_1, y) - f(x_2, y) \geq 0$, 则称 $f(x, y)$ 在定义域内单调递增; 反之, 则单调递减。

定义 1.4 (一元函数连续性)

如果

$$\lim_{x \rightarrow x_0^-} f(x) = f(x_0)$$

那么就说函数 $f(x)$ 在 $x = x_0$ 处左连续;

如果

$$\lim_{x \rightarrow x_0^+} f(x) = f(x_0)$$

那么就说函数 $f(x)$ 在 $x = x_0$ 处右连续;

函数 $f(x)$ 在 $x = x_0$ 处连续的充要条件是 $f(x)$ 在 $x = x_0$ 处既左连续又右连续。



定义 1.5 (二元函数连续性)

若在定义域 D 内满足

$$\lim_{x \rightarrow x_0, y \rightarrow y_0} f(x, y) = f(x_0, y_0)$$

则称 $f(x, y)$ 在点 (x_0, y_0) 处连续; 如果 $f(x, y)$ 在区域 D 上的每个点处都连续, 则称 $f(x, y)$ 在区域 D 上连续。



定义 1.6 (二元函数偏导数)

设函数 $z = f(x, y)$ 在点 (x_0, y_0) 的某邻域内有定义。若极限

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + \Delta x, y_0) - f(x_0, y_0)}{\Delta x}$$

存在, 则称此极限为函数 $z = f(x, y)$ 在点 (x_0, y_0) 处对 x 的偏导数, 记作

$$\frac{\partial z}{\partial x} \Big|_{x=x_0, y=y_0}, \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{x=x_0, y=y_0}, z'_x \Big|_{x=x_0, y=y_0}, f'_x(x_0, y_0)$$

于是

$$f'_x(x_0, y_0) = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + \Delta x, y_0) - f(x_0, y_0)}{\Delta x} = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x, y_0) - f(x_0, y_0)}{x - x_0}$$

$$f'_y(x_0, y_0) = \lim_{\Delta y \rightarrow 0} \frac{f(x_0, y_0 + \Delta y) - f(x_0, y_0)}{\Delta y} = \lim_{y \rightarrow y_0} \frac{f(x_0, y) - f(x_0, y_0)}{y - y_0}$$

如果函数 $z = f(x, y)$ 在区域 D 内的偏导数 $f'_x(x, y), f'_y(x, y)$ 仍具有偏导数, 则它们的偏导数称为函数 $z = f(x, y)$ 的二阶偏导数。按照对变量求导次序的不同, 有如下四个二阶偏导数:

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial z}{\partial x} \right) = \frac{\partial^2 z}{\partial x^2} = f''_{xx}(x, y)$$

$$\frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial z}{\partial x} \right) = \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} = f''_{xy}(x, y)$$

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial z}{\partial y} \right) = \frac{\partial^2 z}{\partial y \partial x} = f''_{yx}(x, y)$$

$$\frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial z}{\partial y} \right) = \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} = f''_{yy}(x, y)$$

其中 $f''_{xy}(x, y), f''_{yx}(x, y)$ 称为二阶混合偏导数。同样可得三阶、四阶以及 n 阶偏导数。二阶及二阶以上的偏导数统称为高阶偏导数。



定义 1.7 (偏导数连续性)

多元函数的偏导数在一点连续是指偏导数在该点的某个邻域内存在，于是偏导数在这邻域内有定义，则这个偏导函数在该点连续。

定理 1.1 (二阶混合偏导数相等定理)

如果函数 $z = f(x, y)$ 的两个二阶混合偏导数 $\frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y}$ 及 $\frac{\partial^2 z}{\partial y \partial x}$ 在定义域 D 内连续，那么在该区域内这两个二阶混合偏导数必相等，即 $f''_{xy}(x, y) = f''_{yx}(x, y)$ 。

定义 1.8 (全微分)

函数 $z = f(x, y)$ 的两个偏导数 $f'_x(x, y), f'_y(x, y)$ 分别与自变量的增量 $\Delta x, \Delta y$ 乘积之和

$$f'_x(x, y)\Delta x + f'_y(x, y)\Delta y$$

若该表达式与函数的全增量 Δz 之差是 $\rho = \sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2}$ 的高阶无穷小 ($\rho \rightarrow 0$)，那么称如下表达式为函数 $z = f(x, y)$ 在 (x, y) 处的全微分。记作

$$dz = f'_x(x, y)dx + f'_y(x, y)dy$$

多元复合函数求导

• 链式求导

设 $u = u(x, y), v = v(x, y)$ 均在 (x, y) 处可导，函数 $z = z(u, v)$ 在对应的 (u, v) 处有连续的一阶偏导数，那么复合函数 $z = z(u(x, y), v(x, y))$ 在 (x, y) 处可导，且有链式求导公式：

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial z}{\partial x} & \frac{\partial z}{\partial y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial z}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial v} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} \end{pmatrix}$$

• 全导数

由二元函数 $z = z(u, v)$ 和两个一元函数 $u = u(x), v = v(x)$ 复合起来的函数 $z = z(u(x), v(x))$ 是 x 的一元函数，这时复合函数的导数就是一个一元函数的导数 $\frac{dz}{dx}$ ，称为全导数。此时的链式求导公式为：

$$\frac{dz}{dx} = \begin{pmatrix} \frac{\partial z}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial v} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{du}{dx} \\ \frac{dv}{dx} \end{pmatrix}$$

• 全微分形式不变性

设 $u = u(x, y), v = v(x, y)$ 均在 (x, y) 处可导，函数 $z = z(u, v)$ 在对应的 (u, v) 处有连续的一阶偏导数，那么复合函数 $z = z(u(x, y), v(x, y))$ 在 (x, y) 处可导，则有

$$\begin{aligned} dz &= \frac{\partial z}{\partial x}dx + \frac{\partial z}{\partial y}dy \\ &= \begin{pmatrix} \frac{\partial z}{\partial x} & \frac{\partial z}{\partial y} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} dx \\ dy \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{\partial z}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial v} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} dx \\ dy \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{\partial z}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial v} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} du \\ dv \end{pmatrix} \\ &= \frac{\partial z}{\partial u}du + \frac{\partial z}{\partial v}dv \end{aligned}$$

第2章 多元函数积分部分

定义 2.1 (二重积分)

设 $z = f(x, y)$ 为有界闭区域 σ 上的有界函数:

(1) 把区域 σ 任意划分成 n 个子域 $\Delta\sigma_k (k = 1, 2, 3, \dots, n)$, 其面积记作 $\Delta\sigma_k (k = 1, 2, 3, \dots, n)$

(2) 在每一个子域 $\Delta\sigma_k$ 上任取一点 (ξ_k, η_k) , 作乘积 $f(\xi_k, \eta_k) \Delta\sigma_k$

(3) 把所有这些乘积相加, 即作出和数

$$\sum_{k=1}^n f(\xi_k, \eta_k) \Delta\sigma_k$$

(4) 记子域的最大直径 d 。如果不论子域怎样划分以及 (ξ_k, η_k) 怎样选取, 上述和数当 $n \rightarrow +\infty$ 且 $d \rightarrow 0$ 时的极限存在, 那么称此极限为函数 $f(x, y)$ 在区域 σ 上的二重积分。记作:

$$\iint_{\sigma} f(x, y) d\sigma = \lim_{d \rightarrow 0} \sum_{k=1}^n f(\xi_k, \eta_k) \Delta\sigma_k$$

其中 x 与 y 称为积分变量, 函数 $f(x, y)$ 称为被积函数, $f(x, y) d\sigma$ 称为被积表达式, σ 称为积分区域。

性质

1. 被积函数中的常数因子可以提到二重积分符号外面去

$$\iint_{\sigma} A f(x, y) d\sigma = A \iint_{\sigma} f(x, y) d\sigma$$

2. 有限个函数代数和的二重积分等于各函数二重积分的代数和

$$\iint_{\sigma} [f_1(x, y) \pm f_2(x, y)] d\sigma = \iint_{\sigma} f_1(x, y) d\sigma \pm \iint_{\sigma} f_2(x, y) d\sigma$$

3. 如果把积分区域 σ 分成两个子域 σ_1 与 σ_2 , 即 $\sigma = \sigma_1 + \sigma_2$, 那么

$$\iint_{\sigma} f(x, y) d\sigma = \iint_{\sigma_1} f(x, y) d\sigma + \iint_{\sigma_2} f(x, y) d\sigma$$

4. 如果在 σ 上有 $f(x, y) \leq g(x, y)$, 那么

$$\iint_{\sigma} f(x, y) d\sigma \leq \iint_{\sigma} g(x, y) d\sigma$$

5. 积分中值定理: 设 $f(x, y)$ 在闭域 σ 上连续, 则在 σ 上至少存在一点 (ξ, η) , 使

$$\iint_{\sigma} f(x, y) d\sigma = f(\xi, \eta) \cdot S_{\sigma}$$

其中 S_{σ} 是区域 σ 的面积。

定义 2.2 (一元函数反常积分)

- 设 $f(x)$ 为 $[a, +\infty)$ 上的连续函数, 如果极限 $\lim_{t \rightarrow +\infty} \int_a^t f(x)dx$ 存在, 则称此极限为函数 $f(x)$ 在无穷区间 $[a, +\infty)$ 上的反常积分, 记作 $\int_a^{+\infty} f(x)dx$, 即

$$\int_a^{+\infty} f(x)dx = \lim_{t \rightarrow +\infty} \int_a^t f(x)dx$$

这时也称反常积分 $\int_a^{+\infty} f(x)dx$ 收敛。如果上述极限不存在, 则称反常积分 $\int_a^{+\infty} f(x)dx$ 发散。

- 设 $f(x)$ 为 $(-\infty, b]$ 上的连续函数, 则可类似的定义函数 $f(x)$ 在无穷区间 $(-\infty, b]$ 上的反常积分

$$\int_{-\infty}^b f(x)dx = \lim_{t \rightarrow -\infty} \int_t^b f(x)dx$$

- 设 $f(x)$ 为 $(-\infty, +\infty]$ 上的连续函数, 如果反常积分

$$\int_{-\infty}^0 f(x)dx, \int_0^{+\infty} f(x)dx$$

都收敛, 则称反常积分 $\int_{-\infty}^{+\infty} f(x)dx$ 收敛, 且

$$\int_{-\infty}^{+\infty} f(x)dx = \int_{-\infty}^0 f(x)dx + \int_0^{+\infty} f(x)dx$$

如果 $\int_{-\infty}^0 f(x)dx$ 与 $\int_0^{+\infty} f(x)dx$ 至少有一个发散, 则称 $\int_{-\infty}^{+\infty} f(x)dx$ 发散。

定义 2.3 (二元函数含参量反常积分)

设 $f(x, y)$ 定义在无界区域 $R \{(x, y) | a \leq x \leq b, c \leq y < +\infty\}$ 上, 若对每一个固定的 $x \in [a, b]$, 反常积分 $\int_c^{+\infty} f(x, y)dy$ 都收敛, 则它的值是 x 在区间 $[a, b]$ 上取值的函数, 表示为

$$I(x) = \int_c^{+\infty} f(x, y)dy, x \in [a, b]$$

称为定义在 $[a, b]$ 上的含参量 x 的无穷限反常积分, 或简称为含参量反常积分。

定义 2.4 (含参量反常积分一致收敛)

对于含参量反常积分 $\int_c^{+\infty} f(x, y)dy$ 和函数 $I(x)$, 若 $\forall \varepsilon > 0, \exists N > 0, \forall M > N, \forall x \in [a, b]$, 都有

$$\left| \int_M^{+\infty} f(x, y)dy \right| < \varepsilon$$

则称含参量反常积分 $\int_c^{+\infty} f(x, y)dy$ 在 $[a, b]$ 上一致收敛于 $I(x)$ 。

定义 2.5 (一致收敛积分连续性)

设 $f(x, y)$ 在 $\{(x, y) | a \leq x < +\infty, c \leq y \leq d\}$ 上连续, $\int_a^{+\infty} f(x, y)dx$ 关于 y 在 $[c, d]$ 上一致收敛, 则一元函数 $I(y) = \int_a^{+\infty} f(x, y)dx$ 在 $[c, d]$ 上连续。

定理 2.1 (积分顺序交换定理)

设 $f(x, y)$ 在 $\{(x, y) | a \leq x < +\infty, c \leq y \leq d\}$ 上连续, $\int_a^{+\infty} f(x, y)dx$ 关于 y 在 $[c, d]$ 上一致收敛, 则 $I(y) = \int_a^{+\infty} f(x, y)dx$ 在 $[c, d]$ 上可积, 并且

$$\int_c^d dy \int_a^{+\infty} f(x, y)dx = \int_a^{+\infty} dx \int_c^d f(x, y)dy$$

定理 2.2 (积分号下求导的定理)

设 $f(x, y), f'_y(x, y)$ 在 $\{(x, y) | a \leq x < +\infty, c \leq y \leq d\}$ 上连续, $\int_a^{+\infty} f(x, y) dx$ 收敛, $\int_a^{+\infty} f'_y(x, y) dx$ 关于 y 在 $[c, d]$ 上一致收敛, 则 $I(y) = \int_a^{+\infty} f(x, y) dx$ 在 $[c, d]$ 上可导, 且

$$\frac{d}{dy} \int_a^{+\infty} f(x, y) dx = \int_a^{+\infty} \frac{\partial}{\partial y} f(x, y) dx$$



定义 2.6 (雅可比行列式)

由 $A \subset R^n$ 到 R 的映射 (或变换) 就是 n 元函数

$$y = f(x_1, x_2, \dots, x_n), (x_1, x_2, \dots, x_n) \in A.$$

由 $A \subset R^n$ 到 R^n 的映射 (或变换) 就是 n 个 n 元函数构成的函数组, 即

$$\begin{cases} y_1 = f_1(x_1, x_2, \dots, x_n), \\ y_2 = f_2(x_1, x_2, \dots, x_n), \\ \dots \\ y_n = f_n(x_1, x_2, \dots, x_n), \end{cases} (x_1, x_2, \dots, x_n) \in D$$

表示为 (f_1, f_2, \dots, f_n) 。设它们对每个自变量都存在偏导数, 行列式

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} & \frac{\partial f_n}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_n}{\partial x_n} \end{vmatrix}$$

称为函数组 (f_1, f_2, \dots, f_n) 在点 (x_1, x_2, \dots, x_n) 的雅可比行列式, 也称为函数行列式, 表示为

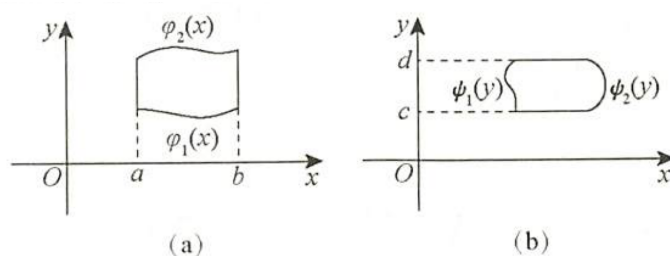
$$J_n = \frac{\partial(f_1, f_2, \dots, f_n)}{\partial(x_1, x_2, \dots, x_n)}$$



二重积分计算

• 直角坐标系及换序

在直角坐标系下, 按照积分次序的不同, 一般将二重积分的计算分为两种情况。



(1)

$$\iint_D f(x, y) d\sigma = \int_a^b dx \int_{\varphi_1(x)}^{\varphi_2(x)} f(x, y) dy$$

其中 D 如上图 (a) 所示, 为 X 型区域: $\varphi_1(x) \leq y \leq \varphi_2(x), a \leq x \leq b$

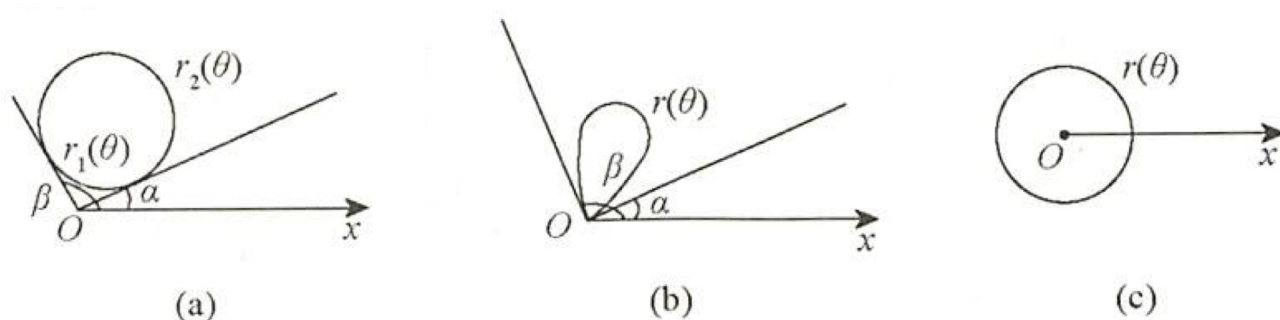
(2)

$$\iint_D f(x, y) d\sigma = \int_c^d dy \int_{\psi_1(y)}^{\psi_2(y)} f(x, y) dx$$

其中 D 如上图 (b) 所示, 为 Y 型区域: $\psi_1(y) \leq x \leq \psi_2(y), c \leq y \leq d$

• 极坐标系及换序

在极坐标系下, 按照积分区域与极点位置关系的不同, 一般将二重积分的计算分为三种情况, 如下图所示:



(a) 极点 O 在区域 D 外部

$$\iint_D f(x, y) d\sigma = \int_{\alpha}^{\beta} d\theta \int_{r_1(\theta)}^{r_2(\theta)} f(r \cos \theta, r \sin \theta) r dr$$

(b) 极点 O 在区域 D 边界上

$$\iint_D f(x, y) d\sigma = \int_{\alpha}^{\beta} d\theta \int_0^{r(\theta)} f(r \cos \theta, r \sin \theta) r dr$$

(c) 极点 O 在区域 D 内部

$$\iint_D f(x, y) d\sigma = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{r(\theta)} f(r \cos \theta, r \sin \theta) r dr$$

• 直角坐标系转换为极坐标系——换元

$$\text{令 } \begin{cases} x = r \cos \theta, \\ y = r \sin \theta, \end{cases} \quad \text{则}$$

$$\begin{aligned} \iint_{D_{xy}} f(x, y) dx dy &= \iint_{D_{r\theta}} f(r \cos \theta, r \sin \theta) \left\| \begin{array}{cc} \frac{\partial x}{\partial r} & \frac{\partial x}{\partial \theta} \\ \frac{\partial y}{\partial r} & \frac{\partial y}{\partial \theta} \end{array} \right\| dr d\theta \\ &= \iint_{D_{r\theta}} f(r \cos \theta, r \sin \theta) \left\| \begin{array}{cc} \cos \theta & -r \sin \theta \\ \sin \theta & r \cos \theta \end{array} \right\| dr d\theta \\ &= \iint_{D_{r\theta}} f(r \cos \theta, r \sin \theta) r dr d\theta \end{aligned}$$

其中 $\left\| \begin{array}{cc} \frac{\partial x}{\partial r} & \frac{\partial x}{\partial \theta} \\ \frac{\partial y}{\partial r} & \frac{\partial y}{\partial \theta} \end{array} \right\|$ 指的是行列式的绝对值。

- 一般换元法

$$\iint_{D_{xy}} f(x, y) dx dy \xrightarrow[y=y(u, v)]{x=x(u, v)} \iint_{D_{uv}} f[x(u, v), y(u, v)] \left| \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \right| du dv$$

$$a. f(x, y) \rightarrow f[x(u, v), y(u, v)].$$

$$b. \iint_{D_{xy}} \rightarrow \iint_{D_{uv}}.$$

$$c. dx dy \rightarrow \left| \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \right| du dv.$$

注意：其中 $\begin{cases} x = x(u, v) \\ y = y(u, v) \end{cases}$ ，是 (x, y) 面到 (u, v) 面的一对一映射， $x = x(u, v), y = y(u, v)$ 存在一阶连续偏导数， $\frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{vmatrix} \neq 0$.

第3章 级数部分

定义 3.1 (级数)

设 $\{u_n\}$ 是一数列, 则表达式

$$\sum_{n=1}^{\infty} u_n = u_1 + u_2 + \cdots + u_n + \cdots$$

称为无穷级数, 简称级数。

$$s_n = \sum_{i=1}^n u_i$$

称为级数的部分和。若部分和数列 $\{s_n\}$ 有极限 s , 即

$$\lim_{n \rightarrow \infty} s_n = s$$

则称级数 $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 收敛, 并称这个极限值 s 为级数 $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 的和, 记为

$$\sum_{n=1}^{\infty} u_n = s$$

如果极限 $\lim_{n \rightarrow \infty} s_n$ 不存在, 则称级数 $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 发散。



性质

1. 若级数 $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 收敛于 s , 则级数 $\sum_{n=1}^{\infty} k u_n$ 也收敛, 且其和为 ks .
2. 若 $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 和 $\sum_{n=1}^{\infty} v_n$ 分别收敛于 s, σ , 则 $\sum_{n=1}^{\infty} (u_n \pm v_n)$ 收敛于 $s \pm \sigma$.

注

- 若 $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 收敛, $\sum_{n=1}^{\infty} v_n$ 发散, 则 $\sum_{n=1}^{\infty} (u_n \pm v_n)$ 必发散;
- 若 $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 和 $\sum_{n=1}^{\infty} v_n$ 都发散, 则 $\sum_{n=1}^{\infty} (u_n \pm v_n)$ 敛散性不定。

3. 在级数中去掉、加上或改变有限项, 不会改变级数的敛散性。

注 一个级数的敛散性与其前有限项无关。

4. 收敛级数加括号仍收敛且和不变。

注

- 若级数加括号以后收敛, 原级数不一定收敛;
- 若级数加括号以后发散, 在原级数一定发散。

5. 级数收敛的必要条件

若级数 $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 收敛, 则 $\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = 0$.

注

- 若 $\lim_{n \rightarrow \infty} u_n = 0$, 则级数 $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 不一定收敛;
- 若 $\lim_{n \rightarrow \infty} u_n \neq 0$, 则级数 $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 一定发散。

定义 3.2 (正项级数)

$$\sum_{n=1}^{\infty} u_n, u_n \geq 0$$

基本定理: $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 收敛 $\Leftrightarrow \{s_n\}$ 上有界。

正项级数审敛准则

1. 比较判别法

设 $u_n \leq v_n$, 则

$\sum_{n=1}^{\infty} v_n$ 收敛 $\Rightarrow \sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 收敛 (大收则收);

$\sum_{n=1}^{\infty} v_n$ 发散 $\Rightarrow \sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 发散 (小散则散)。

2. 比较法极限形式

设

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{u_n}{v_n} = l (0 \leq l \leq +\infty)$$

- 若 $0 < l < +\infty$, 则 $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 与 $\sum_{n=1}^{\infty} v_n$ 同敛散。
- 若 $l = 0$, 则 $\sum_{n=1}^{\infty} v_n$ 收敛 $\Rightarrow \sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 收敛, $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 发散 $\Rightarrow \sum_{n=1}^{\infty} v_n$ 发散。
- 若 $l = +\infty$, 则 $\sum_{n=1}^{\infty} v_n$ 发散 $\Rightarrow \sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 发散, $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ 收敛 $\Rightarrow \sum_{n=1}^{\infty} v_n$ 收敛。

注 使用比较法和比较法的极限形式时, 需要适当地选择一个已知其敛散性的级数作为比较的基准。最常用的是 p 级数和等比级数。

定义 3.3 (p 级数)

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^p}$$

当 $p > 1$ 时收敛, 当 $p \leq 1$ 时发散。

定义 3.4 (等比级数)

$$\sum_{n=0}^{\infty} aq^n, a > 0, q > 0$$

当 $q < 1$ 时收敛, 当 $q \geq 1$ 时发散。

3. 比值法

若

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{u_{n+1}}{u_n} = \rho$$

则

$$\sum_{n=1}^{\infty} u_n \begin{cases} \text{收敛,} & \rho < 1 \\ \text{发散,} & \rho > 1 \\ \text{不一定,} & \rho = 1 \end{cases}$$

4. 根值法

若

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{u_n} = \rho$$

则

$$\sum_{n=1}^{\infty} u_n \begin{cases} \text{收敛,} & \rho < 1 \\ \text{发散,} & \rho > 1 \\ \text{不一定,} & \rho = 1 \end{cases}$$

第4章 向量矩阵二次型微分部分

定义 4.1 (向量函数梯度)

若 $x \in R^n, f(x) : R^n \rightarrow R$ 是一实值函数, 其中 $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)^T$, 则定义

$$\frac{\partial}{\partial x} f = \nabla f(x) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1} \\ \frac{\partial f}{\partial x_2} \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n} \end{pmatrix}$$

其中

$$\frac{\partial}{\partial x^T} f = \left(\frac{\partial}{\partial x} f \right)^T$$

向量函数导数的运算法则

- 线性法则: 若 $f(x)$ 和 $g(x)$ 分别是向量 x 的实值函数, c_1 和 c_2 为实常数, 则

$$\frac{\partial [c_1 f(x) + c_2 g(x)]}{\partial x} = c_1 \frac{\partial f(x)}{\partial x} + c_2 \frac{\partial g(x)}{\partial x}$$

- 乘法法则: 若 $f(x)$ 和 $g(x)$ 都是向量 x 的实值函数, 则

$$\frac{\partial f(x)g(x)}{\partial x} = g(x) \frac{\partial f(x)}{\partial x} + f(x) \frac{\partial g(x)}{\partial x}$$

- 商法则: 若 $g(x) \neq 0$, 则

$$\frac{\partial f(x)/g(x)}{\partial x} = \frac{1}{g^2(x)} \left[g(x) \frac{\partial f(x)}{\partial x} - f(x) \frac{\partial g(x)}{\partial x} \right]$$

定义 4.2 (矩阵函数梯度)

若 $A \in R^{n \times m}, f(A) : R^{n \times m} \rightarrow R$ 是一实值函数, 其中

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2m} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nm} \end{pmatrix}$$

则定义矩阵函数的梯度为

$$\frac{\partial}{\partial A} f = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial a_{11}} & \frac{\partial f}{\partial a_{12}} & \dots & \frac{\partial f}{\partial a_{1m}} \\ \frac{\partial f}{\partial a_{21}} & \frac{\partial f}{\partial a_{22}} & \dots & \frac{\partial f}{\partial a_{2m}} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial a_{n1}} & \frac{\partial f}{\partial a_{n2}} & \dots & \frac{\partial f}{\partial a_{nm}} \end{pmatrix}$$

矩阵函数导数的运算法则

- 线性法则：若 $f(A)$ 和 $g(A)$ 分别是矩阵 A 的实值函数， c_1 和 c_2 为实常数，则

$$\frac{\partial [c_1 f(A) + c_2 g(A)]}{\partial A} = c_1 \frac{\partial f(A)}{\partial A} + c_2 \frac{\partial g(A)}{\partial A}$$

- 乘法法则：若 $f(A)$ 和 $g(A)$ 都是矩阵 A 的实值函数，则

$$\frac{\partial f(A)g(A)}{\partial A} = g(A) \frac{\partial f(A)}{\partial A} + f(A) \frac{\partial g(A)}{\partial A}$$

- 商法则：若 $g(A) \neq 0$ ，则

$$\frac{\partial f(A)/g(A)}{\partial A} = \frac{1}{g^2(A)} \left[g(A) \frac{\partial f(A)}{\partial A} - f(A) \frac{\partial g(A)}{\partial A} \right]$$

定义 4.3 (向量微分)

设 $x \in R^n$ ，则向量 x 的微分定义为

$$dx = \begin{pmatrix} dx_1 \\ dx_2 \\ \vdots \\ dx_n \end{pmatrix}, dx^T = (dx_1, dx_2, \dots, dx_n)$$

定义 4.4 (矩阵微分)

设 $A \in R^{n \times m}$ ，则矩阵 A 的微分定义为

$$dA = \begin{pmatrix} da_{11} & da_{12} & \dots & da_{1n} \\ da_{21} & da_{22} & \dots & da_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ da_{m1} & da_{m2} & \dots & da_{mn} \end{pmatrix}$$

矩阵微分性质

- $d(cA) = cdA, A \in R^{n \times m}$
- $d(A + B) = dA + dB, A \in R^{n \times m}, B \in R^{n \times m}$
- $d(AB) = dAB + AdB, A \in R^{n \times m}, B \in R^{m \times k}$
- $dA^T = (dA)^T, A \in R^{n \times m}$

定义 4.5 (二次型微分)

给定函数 $f(x) = x^T A x$, 其中 A 是一方阵, x 是一列向量, 则

(1)

$$\begin{aligned} df(x) &= \text{Tr}(d(x^T A x)) \\ &= \text{Tr}(d(x^T) A x + x^T d(A x)) \\ &= \text{Tr}(d(x^T) A x + x^T dA x + x^T A dx) \\ &= \text{Tr}(dx^T A x) + \text{Tr}(x^T A dx) \\ &= \text{Tr}(x^T A^T dx) + \text{Tr}(x^T A dx) \\ &= \text{Tr}(x^T (A + A^T) dx) \end{aligned}$$

根据

$$df = \text{Tr}\left(\left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^T dx\right)$$

可知

$$\frac{\partial f}{\partial x} = (A + A^T)x$$

如果 A 是对称矩阵, 即

$$A = A^T$$

则

$$\frac{\partial f}{\partial x} = (A + A^T)x = 2Ax$$

(2)

$$\begin{aligned} df(A) &= \text{Tr}(x^T d(Ax)) \\ &= \text{Tr}(dx^T A^T x) \\ &= \text{Tr}(x^T dA^T x) \\ &= \text{Tr}(x^T dA x) \\ &= \text{Tr}(xx^T dA) \end{aligned}$$

根据

$$df = \text{Tr}\left(\left(\frac{\partial f}{\partial A}\right)^T dA\right)$$

可知

$$\frac{\partial f}{\partial A} = xx^T$$

