Review

何军辉 hejh@scut.edu.cn

题型

- □ 填空题 10
- □ 计算题 80
- □ 证明题 10

- □误差的来源
 - 模型误差、观测误差、方法误差、舍入误差
- □ 误差 (也称绝对误差)
 - 近似值-准确值: $e^* = e^*(x^*) = e^* = x^* x$
- □误差限
 - 误差的绝对值不超过的正数: $|e^*| = |x^* x| \le \epsilon^* = \epsilon(x^*)$
 - 四舍五入之后所得到的近似值,误差限是末位的半个单位
- □相对误差

$$e_r^* = \frac{x^*-x}{x}$$
 , $e_r^* = \frac{e^*}{x^*}$

 \square 相对误差限: $\epsilon_r^* = \frac{\epsilon^*}{|x^*|}$



□ 有效数字

- 若近似值 x^* 的误差限为该值的某一位的半个单位,且从该位开始往左数到 x^* 的第一位非 0 数字共有 n 位,则称近似值 x^* 具有 n 位有效数字.
 - □ 四舍五入的近似值,它的有效数字位等于从该近似值的末位开始往左数起到第一位非**0**数字的位数

■与误差限的关系

- □ 若有 $|x^* x| \le \frac{1}{2} \times 10^{p-n}$,则想 x^* 具有n位有效数字.
- □已知近似值的误差限求有效数字位数
- □已知有效数字位数求近似值的误差限



□ 有效数字

- ■与相对误差限的关系
- 若近似数 $x^* = \pm 0. \alpha_1 \alpha_2 \cdots \alpha_m \times 10^p$ 具有n位有效数字($n \leq m$),则其相对误差限为

$$\epsilon_r^* = \frac{\epsilon^*}{|x^*|} \le \frac{1}{2\alpha_1} \times 10^{-(n-1)}$$

■ 若相对误差限满足关系式

$$\epsilon_r^* = \frac{\epsilon^*}{|x^*|} \le \frac{1}{2(\alpha_1 + 1)} \times 10^{-(n-1)}$$

则x*具有n位有效数字



- □ 数值计算应注意的5种问题
 - 避免两个相近的数相减
 - □ 有效数字位减少; 变换计算公式
 - 要防止小数被大数 "吃掉" 而使有效数字位损失
 - □指数对齐
 - 要注意减少运算的次数
 - □误差累积
 - □秦九韶算法
 - 避免做除数绝对值远远小于被除数绝对值的除法
 - □ 溢出/舍入误差增大
 - 要选择数值稳定的计算公式
 - □误差可控



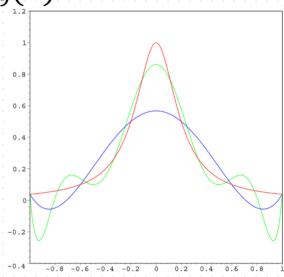
- □ 插值节点、被插值函数、插值基函数、插值函数
 - $(x_0, y_0), (x_1, y_1), \cdots (x_n, y_n)$
 - f(x)
 - $l_i(x) = \frac{(x-x_0)\cdots(x-x_{i-1})(x-x_{i+1})\cdots(x-x_n)}{(x_i-x_0)\cdots(x_i-x_{i-1})(x-x_{i+1})\cdots(x_i-x_n)}$
 - $p_n(x) = l_0(x)y_0 + l_1(x)y_1 + \dots + l_n(x)y_n$
- □ n阶差商
 - $f(x_0, x_1, \dots, x_n) = \frac{f(x_0, x_1, \dots, x_{n-1}) f(x_1, x_2, \dots, x_n)}{x_0 x_n}$
 - $f(x_0, x_1, \dots, x_k) = \sum_{i=0}^k \frac{f(x_i)}{\omega'_k(x_i)}$ $\sharp + \omega'_k(x_i) = (x_i x_0) \cdots (x_i x_{i-1})(x_i x_{i+1}) \cdots (x_i x_k)$



□ Runge (龙格) 现象

- 高次插值多项式并不一定很好近似被插函数
 - □ 红色: f(x); 蓝色: $p_5(x)$; 绿色: $p_9(x)$

$$f(x) = \frac{1}{1 + 25x^2} \ (-1 \le x \le 1)$$



□ 分段插值

■ 把插值区间分为若干段,然后在每个分段上使用低次插值多项式来近似代替 f(x)



□ 插值比较

- 拉格朗日/牛顿高阶插值: 龙格现象
- 分段线性: 插值节点函数值连续, 但导数不连续
- Hermite插值:插值节点函数值连续,导数也连续,但分 段Hermite插值不够光滑(二阶导数不连续)
- 三次样条插值:
 - □ 插值函数在节点处连续
 - □其一阶导数节点处连续
 - □其二阶导数节点处连续
 - □ 插值边界条件



□ 最小二乘数据拟合

- 以"偏差的平方和最小"为原则选择近似函数的方法称为最小二乘法.
- \square Newton-Cotes系数 $c_i^{(n)}$
 - $\int_{a}^{b} f(x)dx \approx \int_{a}^{b} p_{n}(x)dx = \sum_{i=0}^{n} (b-a)c_{i}^{(n)} f(x_{i})$ $c_{i}^{(n)} = \frac{(-1)^{n-i}}{n \cdot i! (n-i)!} \int_{0}^{n} \frac{t(t-1)\cdots(t-n)}{t-i} dt$
 - $c_i^{(n)}$ 仅依赖于n和 i,不依赖于被积函数f(x)和积分区间[a,b]
 - 可预先计算Newton-Cotes系数表,系数存在规律



- □ 求积公式的代数精度
 - 对一般求积公式,如果当*f*(*x*)为任意一个次数不高于*n*次的代数多项式时,积分近似公式

$$\int_{a}^{b} f(x)dx \approx \sum_{k=0}^{m} A_{k}f(x_{k})$$

精确成立,而当f(x)为n+1次代数多项式时不精确成立,则称该积分近似公式具有n次代数精度

- 梯形求积公式具有1次代数精度.
- Simpson求积公式的代数精度为3.
- Newton-Cotes求积公式至少具有n次代数精度,当n为偶数时,积分代数精度至少为n+1次



- □ 向量范数
 - ■非负数、齐次性、三角不等式
 - 1范数、2范数、∞范数、p 范数
- □ 矩阵范数
 - 非负数、齐次性、三角不等式、乘法不等式
 - 1范数、∞范数、F范数、2范数
- □ 矩阵范数与向量范数是相容
 - $||AX|| \leq ||A|| \cdot ||X||$
- □谱半径
 - A的特征值为 $\lambda_i(i=1,2,\cdots,n)$,谱半径 $\rho(A)=\max_{1\leq i\leq n}|\lambda_i|$



□ 迭代法收敛阶

设序列
$$\{x_k\}$$
收敛于 x^* , 令 $\epsilon_k = x^* - x_k$, 设 $k \to \infty$ 时,有
$$\frac{|\epsilon_{k+1}|}{|\epsilon_k|^p} \to c \ (c > 0$$
为常数)

则称序列 $\{x_k\}$ 是p阶收敛.

- □ 当p = 1时,称为线性收敛
- □ 当p = 2时,称为二阶收敛(几何收敛)
- □ 当1<p<2时, 称为超线性收敛



- □ 插值公式及其误差估计
 - 插值公式
 - □ 线性插值
 - □二次插值误差
 - □ n次插值误差
 - □ Hermite插值误差
 - 1. 根据基函数通过插值节点推导基函数
 - 2. 插值基函数函数值(导数值)加权求和
 - 插值误差估计
 - 1. 根据误差余项定义辅助函数
 - 2. Rolle (洛尔) 定理



□ 线性拟合正规方程组

1. 偏差平方和

$$\varphi(a_0, a_1, \dots, a_k) = \sum_{m=1}^{n} (y_m - a_0 - a_1 x_{m1} - a_2 x_{m2} - \dots - a_k x_{mk})^2$$

2. 根据多元函数求极小值方法,对 $\varphi(a_0, a_1, \cdots, a_k)$ 分别求关于 a_0, a_1, \cdots, a_k 的偏导数并令其等于 $\mathbf{0}$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial a_i} = 0 \ (i = 0, 1, \cdots, k)$$

3. 解方程组得到 a_0, a_1, \cdots, a_k



□ 求积公式及其误差估计

- 求积公式
 - □ 梯形求积公式 (线性插值近似被积函数)
 - □ Simpson求积公式(二次插值近似被积函数)
 - □ Newton-Cotes求积公式(n次插值近似被积函数)
 - □ 复化梯形求积公式(积分区间n等分,每个子区间梯形求积)
 - □ 复化Simpson求积公式(积分区间n=2m等分,每两个子区间应用Simpson求积公式)

■ 误差估计

- □ 梯形求积公式(插值余项+积分中值定理)
- □ Simpson求积公式(构造三次插值多项式,再利用插值余项+ 积分中值定理)
- □ 复化求积公式(求积公式区误差+连续函数性质)



- □ 方程右端误差对解的影响
- □ 系数矩阵误差对解的影响
 - 条件数 $Cond(A) = ||A|| \cdot ||A^{-1}||$
- □ 线性方程组迭代法
 - 一般收敛性理论 (迭代矩阵的谱半径 $\rho(M) < 1$)
 - 误差估计: $\|X^{(k)} X^*\| \le \frac{q}{1-q} \|X^{(k-1)} X^{(k)}\| \le \frac{q^k}{1-q} \|X^{(1)} X^{(0)}\|$
 - 强对角占优或者弱对角占优且不可约矩阵收敛性
 - □ Jacobi迭代、Seidel迭代一定收敛
 - □ 若松弛因子 ω 满足 $0<\omega\leq 1$,则松弛迭代一定收敛.



- □ 线性方程组迭代法
 - Jacobi、Seidel和SOR迭代收敛充要条件
- □ 非线性方程迭代法
 - 收敛性条件
 - $\square |\varphi'(x)| \le q < 1$
 - $\square |\varphi(x) \varphi(y)| \le q|x y|, \quad 0 \le q < 1$
 - ■误差估计
 - $|x_k x^*| \le \frac{q^k}{1-q} |x_1 x_0|$
 - $|x_k x^*| \le \frac{1}{1-q} |x_{k+1} x_k|$
 - 迭代法收敛阶定理



- □ 数值运算中的误差估计
 - 一元泰勒展开取线性项估计误差
 - 多元泰勒展开取线性项估计误差
 - 误差绝对值→误差限,由误差/误差限计算相对误差/相对误差限
- □ 代数插值及误差估计
 - Lagrange插值
 - Newton插值
- □ 数据拟合
 - 单变量线性拟合
 - 多变量线性拟合
 - 多项式拟合:非线性线性化拟合



- □ 数值求积公式
 - ■梯形求积公式
 - Simpson求积公式
 - 复化梯形求积公式
 - 复化Simpson求积公式
 - 高斯求积公式
- □ 线性方程组高斯消去法
 - ■顺序高斯消去法
 - 列主元高斯消去法
 - 全主元高斯消去法



- □ 线性方程组分解法
 - 直接LU分解
 - 平方根法
 - LDL^T分解法
- □ 线性方程组迭代法
 - Jacobi迭代
 - Seidel迭代
 - SOR迭代



- □ 非线性方程求根
 - 对分法
 - 迭代法
 - □一般迭代法
 - □松弛迭代法
 - □ 埃特金迭代法
 - 牛顿法
 - ■割线法



