# 上海师龙大学 硕士学位论文

论 文 题 目 论文题目

院 系 学院

专 业 专业

研究方向 研究方向

研究生姓名 某某某

指导教师 某某某教授

完成日期 2020年6月5日

# 论文独创性声明

	本论文是我个人在导师指导	下进行的研究コ	工作及取得的	研究成果。	论文中除了	了
特別	加以标注和致谢的地方外,	不包含其他人或	<b></b> 机构已经发表	表或撰写过的	的研究成果	į 。
其他	同志对木研究的启发和所做	的贡献均已在论	文中做了明確	确的声明并是	表示了谢意	i.

作者签名:	日	期:
-------	---	----

# 论文使用授权声明

本人完全了解上海师范大学有关保留、使用学位论文的规定,即:学校有权保留送 交论文的复印件,允许论文被查阅和借阅;学校可以公布论文的全部或部分内容,可以 采用影印、缩印或其它手段保存论文。保密的论文在解密后遵守此规定。

(保密的论文在解密后应遵守此规定)

作者签名:	导师签名:
日 期:	日 期:

## 摘要

在正文中添加空行可以实现换行功能

关键词: 关键词1; 关键词2; 关键词3

上海师范大学硕士论文

**Abstract** 

This is abstract. This is abstract. This is abstract. This is abstract. This

is abstract. This is abstract. This is abstract. This is abstract. This is abstract.

This is abstract.

This is abstract. This is abstract. This is abstract. This is abstract. This

is abstract. This is abstract. This is abstract. This is abstract. This is abstract.

This is abstract.

This is abstract. This is abstract. This is abstract. This is abstract. This

is abstract. This is abstract. This is abstract. This is abstract. This is abstract.

This is abstract.

**Key Words:** Keyword 1; Keyword 2; Keyword 3

II

# 目 录

摘安		1
Abstrac	t	II
第一章	引言	1
1.1	研究背景	1
1.2	公式和列表	1
1.3	结构安排	2
第二章	微分方程的数值方法	3
2.1	有限差分方法	3
	2.1.1 数值格式	3
2.2	矩阵形式	4
第三章	定理表格图片环境	5
3.1	定理环境	5
3.2	表格示例	6
3.3	图片示例	7
参考文献	状	8
攻读硕:	上学位期间的研究成果	9
致谢		10

## 第一章 引言

#### 1.1 研究背景

这是小四号的正文字体,段间距 1.5 倍

通过空一行实现段落换行, 仅仅是回车并不会产生新的段落

这是一个引用的示例 [3] 和 [1,2].

这是一大段文字这是一大段文字中英文混合 Galerkin 这是一大段文字 Methods 这是一大段文字

#### 1.2 公式和列表

在文中引用公式可以这么写:  $a^2 + b^2 = c^2$  这是勾股定理,他还可以表示为  $c = \sqrt{a^2 + b^2}$ ,还可以让公式单独一段并且加上编号

$$\sin^2 \theta + \cos^2 \theta = 1 \tag{1.1}$$

还可以通过添加标签在正文中引用公式,如等式(1.1)或者1.1。

- 第 1 个列表 item;
- 第 2 个列表 item;
- 第 3 个列表 item。

#### 1.3 结构安排

本文接下来的写作安排如下:

第二章,介绍了什么样的知识概念,理论背景?

第三章, 我们针对具有什么样的微分方程, 提出了一种什么方法, 也给出了具体计算格式, 证明了数值解的存在唯一性, 同样对该方法进行了详细的理论误差分析. 最后, 通过数值算例对理论结果进行了验证.

第三章, 我们针对具有什么样的微分方程, 提出了一种什么方法, 也给出了具体计算格式, 证明了数值解的存在唯一性, 同样对该方法进行了详细的理论误差分析. 最后, 通过数值算例对理论结果进行了验证.

最后,在第五章我们对全文进行总结,并对今后可能的研究方向进行展望.

## 第二章 微分方程的数值方法

本章我们考虑具有以下微分方程:

$$Lu = -\frac{\mathrm{d}^2 u}{\mathrm{d}x^2} + \frac{\mathrm{d}u}{\mathrm{d}x} + qu = f, \quad a < x < b,$$

$$u(a) = \alpha, \quad u(b) = \beta.$$
(2.1)

其中 q, f 为 [a, b] 上的连续函数,  $q \ge 0$ ;  $\alpha, \beta$  为给定常数。这是最简单的椭圆方程第一边值问题。

另一个公式环境:

$$Lu = -\frac{\mathrm{d}^2 u}{\mathrm{d}x^2} + \frac{\mathrm{d}u}{\mathrm{d}x} + qu = f, \quad a < x < b, \tag{2.2}$$

$$u(a) = \alpha, \quad u(b) = \beta. \tag{2.3}$$

问题 (2.1)存在唯一解 (参考文献 [3]).

#### 2.1 有限差分方法

在偏微分方程的数值解法中,有限差分法数学概念直观,推导自然,是发展较早且 比较成熟的数值方法。由于计算机只能存储有限个数据和做有限次运算,所以任何一种 用计算机解题的方法,都必须把连续问题(微分方程的边值问题、初值问题等)离散化, 最终化成有限形式的线性代数方程组。

#### 2.1.1 数值格式

将区间 [a,b] 分成 N 等分,分点为

$$x_i = a + ih$$
  $i = 0, 1, \dots, N$ ,

h=(b-a)/N。于是我们得到区间 I=[a,b] 的一个网格剖分。 $x_i$  称为网格的节点,h 称为步长。

数值格式:

$$L_h u_i = -\frac{u_{i+1} - 2u_i + u_{i-1}}{h^2} + \frac{u_{i+1} - u_{i-1}}{h} + q_i u_i = f_i, \quad 1 \leqslant j \leqslant N - 1.$$

其中  $q_i = q(x_i), f_i = f(x_i)$ 。

以上差分方程对于  $i=1,2,\cdots,N-1$  都成立,加上边值条件  $u_0=\alpha,u_N=\beta$ ,就 得到关于  $u_i$  的差分格式:

$$L_h u_i = -\frac{u_{i+1} - 2u_i + u_{i-1}}{h^2} + \frac{u_{i+1} - u_{i-1}}{2h} + q_i u_i = f_i, \quad i = 1, 2, \dots, N - 1,$$
  

$$u_0 = \alpha, \quad u_N = \beta.$$

它的解  $u_i$  是 u(x) 在  $x = x_i$  处的差分解。

#### 矩阵形式 2.2

先定义向量 u:

$$\boldsymbol{u} = (u_1, u_2, \cdots, u_{N-1})^{\mathrm{T}}.$$

差分格式可以写为矩阵形式:

$$Au = f$$
.

其中矩阵 A、向量 f 的定义如下,注意向量 f 的首尾元素已包含了 x = a 和 x = b 处的 边界条件。

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \frac{2}{h^2} + q_1 & \frac{1}{2h} - \frac{1}{h^2} \\ -\frac{1}{2h} - \frac{1}{h^2} & \frac{2}{h^2} + q_2 & \frac{1}{2h} - \frac{1}{h^2} \\ & \ddots & \ddots & \ddots \\ & -\frac{1}{2h} - \frac{1}{h^2} & \frac{2}{h^2} + q_{N-2} & \frac{1}{2h} - \frac{1}{h^2} \\ & -\frac{1}{2h} - \frac{1}{h^2} & \frac{2}{h^2} + q_{N-1} \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \frac{2}{h^2} + q_1 & \frac{1}{h^2} & \frac{1}{h^2} \\ -\frac{1}{2h} - \frac{1}{h^2} & \frac{2}{h^2} + q_{N-1} \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \frac{2}{h^2} + q_1 & \frac{1}{h^2} & \frac{1}{h^2} \\ -\frac{1}{2h} - \frac{1}{h^2} & \frac{2}{h^2} + q_{N-1} \end{bmatrix}$$

注 2.1. 这是一个 remark。

## 第三章 定理表格图片环境

#### 3.1 定理环境

引理 3.1 (Lemma). 这是一个引理。

定理 3.1 (Theorem). 这是一个定理。

证明. 这是证明环境。

命题 3.1 (Proposition). 这是一个命题。

这是一个方程:

$$Lu = -\frac{\mathrm{d}^2 u}{\mathrm{d}x^2} + \frac{\mathrm{d}u}{\mathrm{d}x} + qu = f. \tag{3.1}$$

这是一个引理:

引理 3.2. 假设单步法具有 p 阶精度, 且增量函数  $\varphi(x_n, u_n, h)$  关于 u 满足 Lipschitz 条件

$$|\varphi(x, u, h) - \varphi(x, \bar{u}, h)| \leqslant L_{\varphi}|u - \bar{u}|. \tag{3.2}$$

定理 3.2. 假设单步法具有 p 阶精度,且增量函数  $\varphi(x_n,u_n,h)$  关于 u 满足 Lipschitz 条件

$$|\varphi(x, u, h) - \varphi(x, \bar{u}, h)| \leqslant L_{\varphi}|u - \bar{u}|. \tag{3.3}$$

证明. 关于方程 (3.1),证明上面这个定理。

定理 3.3. 假设单步法具有 p 阶精度, 且增量函数  $\varphi(x_n, u_n, h)$  关于 u 满足 Lipschitz 条件

$$|\varphi(x, u, h) - \varphi(x, \bar{u}, h)| \leqslant L_{\varphi}|u - \bar{u}|. \tag{3.4}$$

推论 3.1. 假设单步法具有 p 阶精度,且增量函数  $\varphi(x_n,u_n,h)$  关于 u 满足 Lipschitz 条件

$$|\varphi(x,u,h) - \varphi(x,\bar{u},h)| \leqslant L_{\omega}|u - \bar{u}|. \tag{3.5}$$

证明. 由定理 3.2 和公式 3.2 可以马上推出本定理结论.

注 3.1. 这里又是一个 remark。

例子 3.1. 这是一个例子。

# 3.2 表格示例

这里是一个表格,

表 3.1: Numerical errors and convergence rates.

degree $r$	step-size k	$L^2$ -errors	order	$H^1$ -errors	order	$L^{\infty}$ -errors	order
	1/128	4.57 E-07	2.00	2.27 E-04	1.00	9.45 E-07	1.99
1	1/256	1.14 E-07	2.00	1.13 E-04	1.00	2.37 E-07	2.00
	1/512	2.85 E-08	2.00	5.67 E-05	1.00	5.92 E-08	2.00
	1/128	1.79 E-10	3.00	1.49 E-07	2.00	3.61 E-10	3.00
2	1/256	2.24 E-11	3.00	3.71 E-08	2.00	4.52 E-11	3.00
	1/512	2.80 E-12	3.00	9.28 E-09	2.00	5.65 E-12	3.00
	1/32	2.04 E-11	4.00	6.20 E-09	3.00	4.00 E-11	3.97
3	1/64	1.28 E-12	4.00	7.76 E-10	3.00	2.52 E-12	3.99
	1/128	7.98 E-14	4.00	9.69 E-11	3.00	1.59 E-13	4.00

第2个表格

表 3.2: Numerical errors and convergence rates.

r	r	order	h	p	r	order
2	9.20E-05	9.90E-05	1.00E-06	8.00E-06	1.50E-05	6.70E-05
4	9.80E-05	8.00E-05	7.00E-06	1.40E-05	1.60E-05	7.30E-05
6	4.00E-06	8.10E-05	8.80E-05	2.00E-05	2.20E-05	5.40E-05
8	8.50E-05	8.70E-05	1.90E-05	2.10E-05	3.00E-06	6.00E-05
10	8.60E-05	9.30E-05	2.50E-05	2.00E-06	9.00E-06	6.10E-05
12	1.70E-05	2.40E-05	7.60E-05	8.30E-05	9.00E-05	4.20E-05
14	2.30E-05	5.00E-06	8.20E-05	8.90E-05	9.10E-05	4.80E-05
16	7.90E-05	6.00E-06	1.30E-05	9.50E-05	9.70E-05	2.90E-05
18	1.00E-05	1.20E-05	9.40E-05	9.60E-05	7.80E-05	3.50E-05
20	1.10E-05	1.80E-05	0.0001	7.70E-05	8.40E-05	3.60E-05

# 3.3 图片示例

通过数值实验得到以下图片

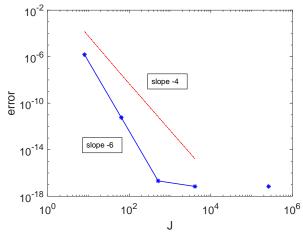


图 3.1: A 方法的  $L^{\infty}$  误差.

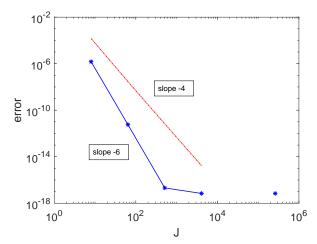


图 3.2: B 方法的  $L^{\infty}$  误差.

# 参考文献

- [1] ZHU YIN HONG . XIONG LI RONG. Dreamweaver 8 perfect web design: ASP dynamic web design articles(Chinese Edition). China Electric Power Press, 2000.
- [2] Jack A. Stone and Lowell P. Howard. A simple technique for observing periodic nonlinearities in michelson interferometers. *Precision Engineering*, 22(4):220–232, oct 1998.
- [3] 夏淑倩等王静康, 张凤宝. 论化工本科专业国际认证与国内认证的"实质性". 高等工程教育研究, 5:1-4, 2014.

# 攻读硕士学位期间的研究成果

- [1] Mingzi Xing and Mingzi Xing, , The name of the published article 1, 01 (2020), 1001-1008.
- [2] **Mingzi Xing**, Mingzi Xing, *The name of the published article*, 2, submitted to Journal of XXX.

# 致谢