實多項式函數與方程

沈威宇

2025年3月17日

目錄

第一節	貫多項式函數與方程	(Real	Poly	ynoı	mial	Fu	ncti	ons	and	d E	qua	tior	าร)				1
<u> </u>	方程組																1
= \	多項式																1
三、	最高次項次數定理																1
四、	商式極限																1
五、	近似																1
<u>``</u> ,	除法定理																1
((一) 餘式定理																1
((二) 因式定理																2
七、	線性變換																2
((一) 平移																2
((二) 伸縮																2
八、	零函數																2
九、	一元一次函數																2
((一) 一般式(斜截式)																2
((二) 點斜式																2
+、	一元二次函數																2
((一) 一般式																2
((二) 標準式																2
((三) 判別式																3
((四) 根																3
(五) 圖形特徵																3
((六) 根數																3
((七) 根與係數關係 .																3

+-	- \	一元三次函數									3
	()	一般式							•		3
	(<u></u>	標準式									3
	(三)	判別式									4
	(四)	根							•		4
	(五)	卡丹諾公式(Cardino's formula)									4
	(\(\)	圖形特徵									4
	(七)	根數									4
	(八)	根與係數關係									4
+=	_ `	平面上的直線							•		5
	()	一般式							•		5
	(<u></u>	截距式									5
	(三)	斜截式									5
	(四)	點斜式							•		5
	(五)	參數式							•		5
	(\(\)	平面上兩個直線關係							•		5
十三		直線與其他圖形的關係							•		6
	()	半空間									6
	(<u></u>	直線與點距離									6
	(三)	直線間距離									6
	(四)	直線到點最短向量									6
	(五)	平行直線之間公垂向量									6
十匹	\	Polynomial Interpolation (多項式插值法)									7
	()	Newton's Polynomial (牛頓插值法)									7
	(二)	Lagrange Polynomial (拉格朗日插值法)									7

第一節 實多項式函數與方程(Real Polynomial Functions and Equations)

一、 方程組

• 相容方程組:一組方程組有解,則稱其為相容方程組。

• 相依方程組:一組方程組中,其中一者成立則其他者均成立,則稱其為相容方程組。

• 矛盾方程組:一組方程組無法同時成立,則稱其為矛盾方程組。

二、 多項式

多項式指由多個項(term)組成的代數表達式,每個項是常數(稱該項係數)與零或正整數(為零是該項稱常數項)個變數的非負整數冪次的乘積。

領導係數指最高次項係數。

令有多項式 $f(x) \cdot g(x) \cdot q(x) \cdot r(x)$ 。

三、 最高次項次數定理

$$\deg(f(x) \cdot g(x)) = \deg(f(x)) + \deg(g(x))$$

四、 商式極限

$$\lim_{n \to \infty} \frac{f(n)}{g(n)} = \begin{cases} 0, \deg(f(n)) < \deg(g(n)) \\ \frac{f(x)}{g(x)} 領導係數, \deg(f(n)) = \deg(g(n)) \end{cases}$$
不存在,
$$\deg(f(n)) > \deg(g(n))$$

五、 近似

$$f(x)$$
 在 $x = a$ 的 n 次近似 $(n \le \deg(f(x))) = f(x)$ 之泰勒級數最低次 n 項

六、 除法定理

恰有一組 $q(x) \cdot r(x)$ 滿足:

$$f(x) = g(x) \cdot q(x) + r(x)$$

$$\deg(r(x)) < \deg(g(x)) \lor r(x) = 0$$

若 r(x) = 0 則稱 q(x) 為 f(x) 之因式。

(一) 餘式定理

若
$$q(x) = ax + b$$
 則 $r(x) = f\left(\frac{b}{a}\right)$ °

(二) 因式定理

 $f\left(\frac{b}{a}\right) = 0$ 若且惟若 ax + b 為 f(x) 的因式。

七、 線性變換

(一) 平移

對於任意函數 f(x), y = f(x) 右移 h 單位,上移 k 單位,得 y = f(x - h) + k。

(二) 伸縮

對於任意函數 f(x),y=f(x) 以 x 軸為基準線鉛直伸縮為原來的 a 倍,以 y 軸為基準線水平伸縮為原來的 b 倍,得 $y=af\left(\frac{x}{b}\right)$ 。

八、 零函數

$$f(x) = 0$$

九、 一元一次函數

 $a \neq 0$

(一) 一般式(斜截式)

$$f(x) = ax + b$$

其中a稱斜率,b稱y截距。

(二) 點斜式

$$y - y_0 = m(x - x_0)$$

零函數與一元一次函數合稱線性函數。

十、 一元二次函數

 $a \neq 0$

(一) 一般式

$$f(x) = ax^2 + bx + c$$

(二) 標準式

$$f(x) = a(x - h)^2 + k$$

其中 $(h, k) = \left(-\frac{b}{2a}, -\frac{b^2 - 4ac}{4a}\right)$

(三) 判別式

$$\Delta = b^2 - 4ac$$

(四) 根

$$x = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} = \frac{-b \pm \sqrt{\Delta}}{2a}$$

(五) 圖形特徵

- 拋物線。
- 頂點、極值點、最值點:(h, k)。
- 對稱軸: x = h °
- 開口:a 為正,開口向上,反之向下。|a| 愈大,開口愈小。

(六) 根數

- ∆ > 0:二相異實根。
- $\Delta = 0$: 一實根且為二重根。
- ∆ < 0:無實根,二相異共軛虚根。

(七) 根與係數關係

令根 $\alpha \setminus \beta$

$$\alpha + \beta = -\frac{b}{a}$$
$$\alpha \beta = \frac{c}{a}$$

十一、 一元三次函數

 $a \neq 0$

(一) 一般式

$$f(x) = ax^3 + bx^x + cx + d$$

(二) 標準式

$$f(x) = a(x - h)^3 + p(x - h) + k$$

$$3 - 9abc$$

其中
$$(h, p, k) = \left(-\frac{b}{3a}, c - \frac{b^2}{3a}, \frac{2b^3 - 9abc}{27a^2} + d\right)$$

(三) 判別式

$$\Delta = 18abc - 4a^3c + a^2b^2 - 4b^3 - 27c^2$$

對於 $x^3 = px + q$ 為:

$$\Delta = 4p^3 - 27q^2$$

(四) 根

$$x = -\frac{b}{3a} + e^{\frac{2k\pi i}{3}} \sqrt[3]{\frac{bc}{6a^2} - \frac{b^3}{27a^3} - \frac{d}{2a}} + \sqrt{\left(\frac{bc}{6a^2} - \frac{b^3}{27a^3} - \frac{d}{2a}\right)^2 + \left(\frac{c}{3a} - \frac{b^2}{9a^2}\right)^3} + e^{\frac{2(3-k)\pi i}{3}} \sqrt[3]{\frac{bc}{6a^2} - \frac{b^3}{27a^3} - \frac{d}{2a}}, \quad k = 0, 1, 2.$$

(五) 卡丹諾公式 (Cardino's formula)

 $x^3 = px + q$ 的根為:

$$x = e^{\frac{2\pi k}{3}} \sqrt[3]{\frac{q}{2} + \sqrt{\frac{q^2}{4} - \frac{p^3}{27}}} + e^{\frac{2\pi(3-k)}{3}} \sqrt[3]{\frac{q}{2} - \sqrt{\frac{q^2}{4} - \frac{p^3}{27}}} = e^{\frac{2\pi k}{3}} \sqrt[3]{\frac{q}{2} + \sqrt{\frac{-\Delta}{108}}} + e^{\frac{2\pi(3-k)}{3}} \sqrt[3]{\frac{q}{2} - \sqrt{\frac{-\Delta}{108}}}, \quad k = 0, 1, 2.$$

(六) 圖形特徵

- 頂點、二階旋轉對稱點:(h, k)。
- 極值:ap < 0 若且惟若存在二個極值點,p = 0 若且惟若存在一個極值點(圖形單調遞增或減), ap > 0 若且惟若不存在極值點(圖形嚴格遞增或減)。
- 拐點(兩側凹性不同):ap < 0則 (h, k),否則無。
- 最值點:不存在。

(七) 根數

- ∆ > 0:三相異實根。
- $\Delta = 0$: 一實根且為三重根或二相異實根且其一為二重根。
- ∆ < 0:一實根,二相異共軛虚根。

(八) 根與係數關係

令根 $\alpha \setminus \beta \setminus \gamma$

$$\alpha + \beta + \gamma = -\frac{b}{a}$$
$$\alpha\beta + \beta\gamma + \gamma\alpha = \frac{c}{a}$$
$$\alpha\beta\gamma = -\frac{d}{a}$$

十二、 平面上的直線

(一) 一般式

$$ax + by + c = 0$$

(二) 截距式

若 $ab \neq 0$

$$\frac{x}{p} + \frac{y}{a} = 1$$

其中 $p = -\frac{c}{a} \cdot q = -\frac{c}{b}$ 分別為 $x \cdot y$ 截距。

(三) 斜截式

若 $b \neq 0$,即 y 為 x 的函數

$$y = f(x) = mx + q$$

其中 m 稱斜率。

(四) 點斜式

若 $b \neq 0$,即 y 為 x 的函數

$$y - y_0 = m(x - x_0)$$

(五) 參數式

設相異兩點 $A(x_1, y_1) \setminus B(x_2, y_2)$:

直線 \overrightarrow{AB} 的參數式:

$$\begin{cases} x = x_1 + (x_2 - x_1)t \\ y = y_1 + (y_2 - y_1)t \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

射線 \overrightarrow{AB} 的參數式:

$$\begin{cases} x = x_1 + (x_2 - x_1)t \\ y = y_1 + (y_2 - y_1)t \end{cases}, \quad t \ge 0$$

線段 \overline{AB} 的參數式:

$$\begin{cases} x = x_1 + (x_2 - x_1)t \\ y = y_1 + (y_2 - y_1)t \end{cases}, \quad 0 \le t \le 1$$

(六) 平面上兩個直線關係

平面上直線 \mathbf{L}_1 : $ax + by + c = 0 \cdot \mathbf{L}_2$: dx + ey + f = 0:

 $ae = bd \iff \mathbf{L}_1/\mathbf{L}_2$

 $ad + be = 0 \iff \mathbf{L}_1 \perp \mathbf{L}_2$

若 $L_1 \setminus L_2$ 存在斜率 $m_1 \setminus m_2$ 則:

.

$$m_1 = m_2 \iff \mathbf{L}_1/\mathbf{L}_2$$

•

$$m_1 m_2 = -1 \iff \mathbf{L}_1 \perp \mathbf{L}_2$$

十三、 直線與其他圖形的關係

(一) 半空間

在 \mathbb{R}^n 空間中,假設有 \mathbb{L} : $f(x_1, x_2, ..., x_n) = 0$ 。點 P 滿足 f(P) > 0 若且惟若 P 在 \mathbb{L} 的正方向半空間;點 P 滿足 f(P) = 0 若且惟若 P 在 \mathbb{L} 上;點 P 滿足 f(P) < 0 若且惟若 P 在 \mathbb{L} 的負方向半空間。對於 $f = \sum_{i=1}^n c_i x_i$ 者,當 $c_i > 0$,正方向半空間之 x_i 大於其他自變數不變下 \mathbb{L} 之 x_i ,負方向半空間之 x_i 小於其他自變數不變下 \mathbb{L} 之 x_i ,負方向半空間之 x_i 小於其他自變數不變下 \mathbb{L} 之 x_i ,負方向半空間之 x_i 大於其他自變數不變下 \mathbb{L} 之 x_i 有

(二) 直線與點距離

在 \mathbb{R}^n 空間中,假設有 \mathbf{L} : $f(x_1,x_2,\ldots,x_n)=0$,且 f 為一次函數,且 f 的係數(即法向量)為 a_1,a_2,\ldots,a_n ,且 f 的常數項為 c 。點 P 到 \mathbf{L} 的距離為:

$$d(P, \mathbf{L}) = \frac{|f(P)|}{\sqrt{\sum_{i=1}^{n} a_i^2}}.$$

(三) 直線間距離

在 \mathbb{R}^n 空間中,假設有 \mathbf{L}_1 : fx_1, x_2, \dots, x_n) = $0 \times \mathbf{L}_2$: $g(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0$,且 $f \times g$ 為一次函數,且 $f \times g$ 的係數均為 a_1, a_2, \dots, a_n ,且 $f \times g$ 的常數項分別為 $c \times d \cdot \mathbf{L}_1$ 到 \mathbf{L}_2 的距離為:

$$d(\mathbf{L}_1, \mathbf{L}_2) = \frac{|c - d|}{\sqrt{\sum_{i=1}^n a_i^2}}.$$

(四) 直線到點最短向量

在 \mathbb{R}^n 空間中,假設有 \mathbf{L} : $f(x_1,x_2,\dots,x_n)=0$,且 f 為一次函數,且 f 的係數為 a_1,a_2,\dots,a_n ,且 f 的常數項為 c 。 \mathbf{L} 上距離點 P 最近的點到點 P 的向量為:

$$\mathbf{V} = \frac{f(P)}{\sum_{i=1}^{n} a_i^2} (a_1, a_2, \dots, a_n).$$

(五) 平行直線之間公垂向量

在 \mathbb{R}^n 空間中,假設有 \mathbf{L}_1 : $fx_1, x_2, ..., x_n$) = $0 \cdot \mathbf{L}_2$: $g(x_1, x_2, ..., x_n)$ = 0 ,且 $f \cdot g$ 為一次函數,且 $f \cdot g$ 的係數均為 $a_1, a_2, ..., a_n$,且 $f \cdot g$ 的常數項分別為 $c \cdot d \cdot \mathbf{L}_1$ 上任意點 P 到 \mathbf{L}_2 上距離點 P 最近的點的向量為:

$$\mathbf{V} = \frac{c - d}{\sum_{i=1}^{n} a_i^2} (a_1, a_2, \dots, a_n).$$

十四、 Polynomial Interpolation (多項式插值法)

Polynomial interpolation is a method of constructing a polynomial that passes through a given set of points. Given n+1 data points $(x_0, y_0), (x_1, y_1), \dots, (x_n, y_n)$, the goal is to find a polynomial p(x) of degree at most n such that:

$$p(x_i) = y_i$$
 for $i = 0, 1, ..., n$.

(一) Newton's Polynomial (牛頓插值法)

Newton's polynomial interpolation uses the concept of divided differences to construct the polynomial in a recursive form. The Newton interpolating polynomial can be written as:

$$p(x) = a_0 + a_1(x - x_0) + a_2(x - x_0)(x - x_1) + \dots + a_n(x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_{n-1})$$

where the coefficients a_0, a_1, \dots, a_n are obtained using divided differences. The divided differences are recursively computed as follows:

$$f[x_i] = y_i$$

$$f[x_i, x_{i+1}] = \frac{f[x_{i+1}] - f[x_i]}{x_{i+1} - x_i}$$

$$f[x_i, x_{i+1}, \dots, x_k] = \frac{f[x_{i+1}, \dots, x_k] - f[x_i, \dots, x_{k-1}]}{x_k - x_i}$$

The Newton polynomial can be succinctly written as:

$$p(x) = f[x_0] + f[x_0, x_1](x - x_0) + f[x_0, x_1, x_2](x - x_0)(x - x_1) + \dots$$

(二) Lagrange Polynomial (拉格朗日插值法)

Lagrange polynomial interpolation expresses the polynomial as a linear combination of basis polynomials. The Lagrange form of the interpolating polynomial is given by:

$$p(x) = \sum_{i=0}^{n} y_i L_i(x)$$

where $L_i(x)$ are the Lagrange basis polynomials, defined as:

$$L_i(x) = \prod_{\substack{0 \le j \le n \\ j \ne i}} \frac{x - x_j}{x_i - x_j}$$

Each $L_i(x)$ is a polynomial that is 1 at $x = x_i$ and 0 at all other x_i $(j \neq i)$.

Barycentric Form (重心形式) of Lagrange Interpolation:

The Barycentric form is a more efficient and numerically stable way to compute the Lagrange interpolation polynomial. The Barycentric form of the interpolating polynomial is:

$$p(x) = \frac{\sum_{i=0}^{n} \frac{w_{i} y_{i}}{x - x_{i}}}{\sum_{i=0}^{n} \frac{w_{i}}{x - x_{i}}}$$

where w_i are the barycentric weights, defined as:

$$w_i = \frac{1}{\prod_{\substack{0 \le j \le n \\ i \ne i}} (x_i - x_j)}$$