

# 第一次大作业

陈文宇      徐维震      刘小端      高鹏智      阴雅萱

2022 年 10 月 25 日

## 摘要

学习 latex 使我快乐

# 目录

|                                      |           |
|--------------------------------------|-----------|
| <b>1 教学测试</b>                        | <b>3</b>  |
| 1.1 不换行的公式编辑 . . . . .               | 3         |
| 1.2 换行居中的公式编辑 . . . . .              | 3         |
| 1.3 希腊字母 . . . . .                   | 3         |
| 1.4 上下标 . . . . .                    | 3         |
| 1.5 数学公式 . . . . .                   | 3         |
| 1.6 分式 . . . . .                     | 4         |
| 1.7 行间公式 . . . . .                   | 4         |
| 1.8 自动编号的 equation 环境（可引用） . . . . . | 4         |
| <b>2 特殊环境</b>                        | <b>4</b>  |
| 2.1 列表 . . . . .                     | 4         |
| 2.2 插图 . . . . .                     | 5         |
| 2.3 盒子 . . . . .                     | 5         |
| 2.4 浮动体 . . . . .                    | 6         |
| 2.5 gather 环境和 gather* 环境 . . . . .  | 6         |
| <b>3 数学矩阵的基本形式</b>                   | <b>8</b>  |
| 3.1 数字矩阵的常用省略符 . . . . .             | 8         |
| 3.2 分块矩阵 . . . . .                   | 8         |
| 3.3 三角矩阵 . . . . .                   | 8         |
| 3.4 跨列的省略号 . . . . .                 | 9         |
| 3.5 行内小矩阵 . . . . .                  | 9         |
| 3.6 array 环境 . . . . .               | 9         |
| <b>4 参考文献的编辑</b>                     | <b>9</b>  |
| <b>5 代码展示</b>                        | <b>10</b> |

# 表格

|                      |   |
|----------------------|---|
| 1 浮动体的位置参数 . . . . . | 6 |
|----------------------|---|

## 插图

|   |                 |   |
|---|-----------------|---|
| 1 | 随便的插图 . . . . . | 7 |
|---|-----------------|---|

# 1 教学测试 L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X

## 1.1 不换行的公式编辑

a,b,c 的关系为  $a + b = c$ ,  $(a + b = c)$ <sup>1</sup>  $a + b = c$

还是我瞎编的

## 1.2 换行居中的公式编辑

a,b,c 的关系如下:

$$a + b = c$$

依旧是我瞎编的

且 a,b,c 满足:

$$a * b = c$$

## 1.3 希腊字母

$\omega, \pi, \sigma, \alpha, \gamma, \beta$

## 1.4 上下标

$$x^2 - 2x + 1 = 0, y_2 - y_1 = 0$$

## 1.5 数学公式

$$y = \sin^2 x + \cos^2 x$$

$$y = \log_3 x$$

$$y = \ln x$$

$$y = \sqrt[2]{x^2 + 1}$$

参见 1.5

---

<sup>1</sup>我瞎编的

## 1.6 分式

$$1/3$$

$$\frac{1}{3}$$

$$\frac{x^2+1}{x^3-1} \quad \frac{x^3+1}{x^4+2}$$

## 1.7 行间公式

$$\frac{x^2+1}{x^3-1}$$

$$\frac{x^2+1}{x^3-1}$$

$$\frac{x^2+1}{x^3-1}$$

## 1.8 自动编号的 equation 环境（可引用）

交换律详见公式 (1), 结合律详见公式 (2)

$$a + b = b + a \tag{1}$$

$$(a * b) * c = a * (b * c) \tag{2}$$

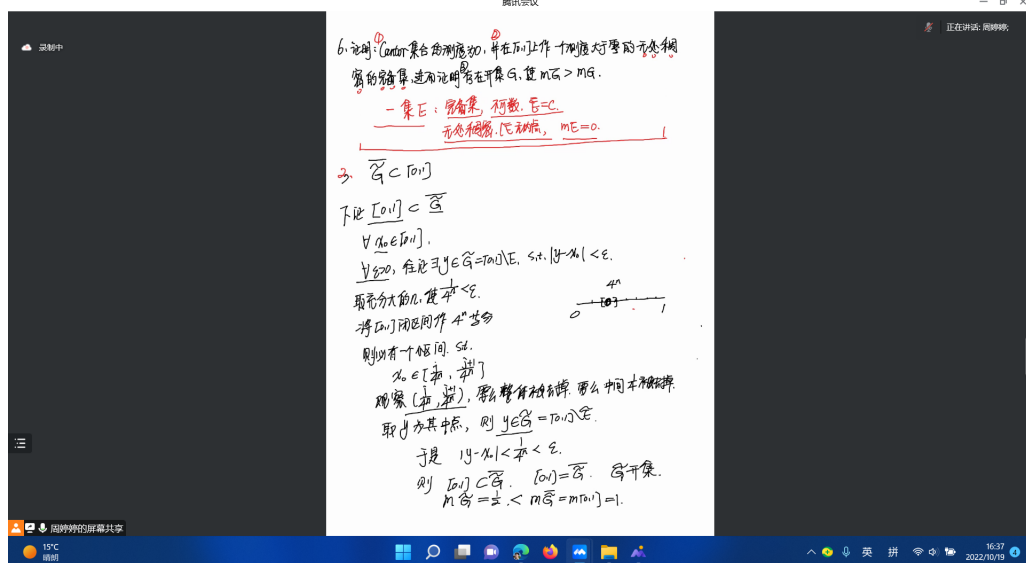
$$(a * b) * c = a * (b * c)$$

## 2 特殊环境

### 2.1 列表

|   |    |   |   |        |
|---|----|---|---|--------|
| : | 1  | : | 1 | one    |
| : | 11 | : | 3 | eleven |

## 2.2 插图



## 2.3 盒子

|  |                           |  |
|--|---------------------------|--|
|  | mbox 命令可以生成一个最基本的盒子       |  |
|  | makebox 命令可以生成一个最基本的盒子    |  |
|  | makebox[l] 命令可生成一个最基本的盒子  |  |
|  | makebox[r] 命令能生成一个最基本的盒子  |  |
|  | makebox[s] 命令会生成一个最基本的盒子  |  |
|  | mbox 命令可以生成一个最基本的盒子       |  |
|  | framebox 命令可以生成一个最基本的盒子   |  |
|  | framebox[l] 命令可生成一个最基本的盒子 |  |
|  | framebox[r] 命令能生成一个最基本的盒子 |  |
|  | framebox[s] 命令会生成一个最基本的盒子 |  |

天地玄黄  
宇宙洪荒

千字文：

三字经：人之初  
性本善  
性相近  
习相远

这是一个垂直盒子的领域。<sup>a</sup>

<sup>a</sup>脚注来自迷你你业

■, ■, ■, —————

2.4 浮动体

浮动体位置参数的设定参见表 1

| 表 1: 浮动体的位置参数 |                |
|---------------|----------------|
| 参数            | 含义             |
| h             | 当前位置（代码所处的上下文） |
| t             | 顶部             |
| b             | 底部             |
| p             | 单独成页           |
| !             | 在决定位置是忽视限制     |

注 1：这是浮动体的位置参数

2.5 gather 环境和 gather\* 环境

$$a \times b = c$$

(3)

$$b \times a = c$$

(4)

$$a \times b = c$$

$$b \times a = c$$



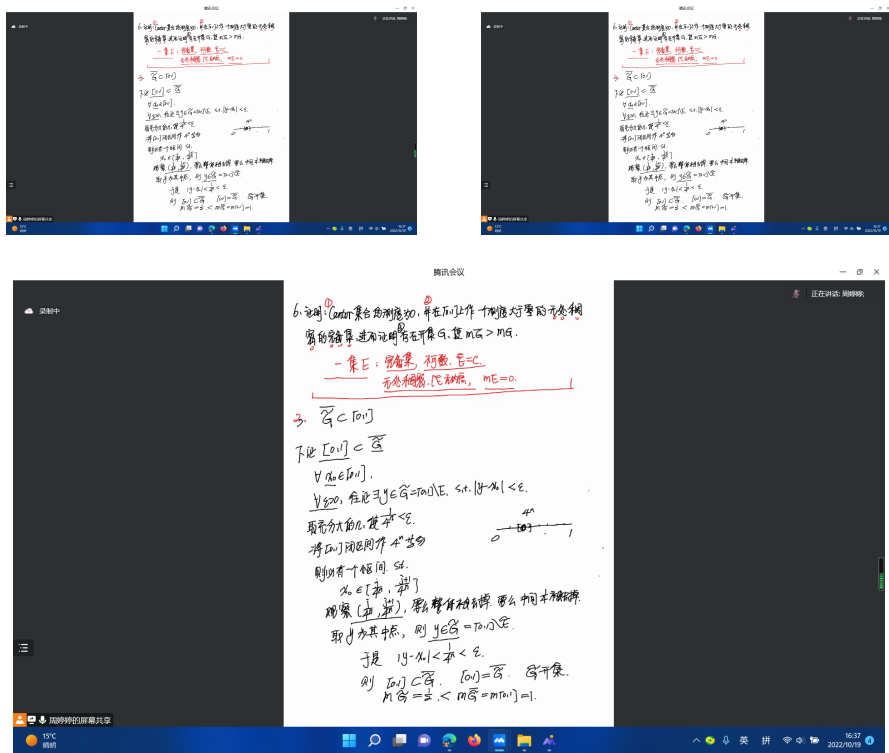


图 1: 随便的插图

### 3 数学矩阵的基本形式

$$\begin{matrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{matrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \begin{Bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{Bmatrix} \quad \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} \quad \left\| \begin{matrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{matrix} \right\|$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

#### 3.1 数字矩阵的常用省略符

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ & \ddots & \vdots \\ 0 & & a_{nn} \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 0 & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}$$

#### 3.2 分块矩阵

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & & 0 \\ 0 & 1 & & \\ & & 0 & -1 \\ 0 & & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

#### 3.3 三角矩阵

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ & & \ddots & \vdots \\ 0 & & & a_{nn} \end{bmatrix}$$

### 3.4 跨列的省略号

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 9 & 10 & 11 & 12 \end{bmatrix}$$

### 3.5 行内小矩阵

复数  $z = (x, y)$  还可以用矩阵  $\begin{pmatrix} x & -y \\ y & x \end{pmatrix}$  来表示

### 3.6 array 环境

$$\begin{array}{c} \frac{\frac{1}{2}}{0} \left| \begin{array}{c} 0 \\ \frac{a}{b} \end{array} \right. \\ \left( \begin{array}{ccc|ccc} a & \cdots & a & b & \cdots & b \\ & \ddots & \vdots & \vdots & & \ddots \\ & & a & b & & \\ \hline & & 0 & c & \cdots & c \\ & & & \vdots & & \vdots \\ & & & c & \cdots & c \end{array} \right) \left. \begin{array}{l} \vphantom{\begin{array}{ccc|ccc} \end{array}} \right\} p \\ \vphantom{\begin{array}{ccc|ccc} \end{array}} \left. \begin{array}{l} \vphantom{\begin{array}{ccc|ccc} \end{array}} \right\} q \end{array} \right\} \\ \underbrace{\hspace{1.5cm}}_m \quad \underbrace{\hspace{1.5cm}} \end{array}$$

日本人口老龄化影响 [1]  
 “数值分析” 课程教学探讨 [2]  
 基于 LaTeX 的 Web 数学 [3]

## 4 参考文献的编辑

### 参考文献

- [1] 张翠玉. 日本人口老龄化对储蓄率的影响研究. 硕士, 吉林大学, 2020.
- [2] 陈小美 娄朋林彭叶辉, 谭敏. 地方高校面向数学师范专业认证的“数值分析”课程教学探讨. 教师, (35):79–80, 2021.

[3] 陈立辉, 苏伟, 蔡川, 陈晓薇. 基于 latex 的 web 数学 2022-06.

## 5 代码展示

```
#include<stdio.h>
#include<stdlib.h>
#include<math.h>

//1.编写 h1 函数
//2.编写 h2 函数
//3.带入结点,每个函数都会返回一个函数值,将其相乘,
// 4个这样的乘积加权后得到每部分的函数值
//4.三个部分函数值相加为插值多项式的值 p
//主函数: 定义参数, 初始化, 调用 p 即可

//编写 h1 h2 利用其 封装在 p 函数里
double h1(int T,int j,double x[],double xs);
double h2(int T,int j,double x[],double xs);
double px1(double xs,double ys,int N,int m
    ,double x[],int n,double y[],double f[],double fx[],double fy[],double fxy[]);
double px2_ex(double xs,double ys,int N,int m,
    ,double x[],int n,double y[],double f[],double fx[],double fy[]);
double px2(double xs,double ys,int N,int m,double x[],int n,double y[],
    ,double f[],double fx[],double fy[]);
double l_2(int T,int j,double x[],double xs);

int main(){
//给出 结点指标 N*N
//待求点(xs,ys)所在分片位置(x[m],y[n]),(x[m+1],y[n]),(x[m],y[n+1]),(x[m+1],y[n+1])
//步长h, 结点(x[],y[])
//录入 f fx fy fxy 的值
// 返回 待求点的插值多项式的值 p
int N=6,m,n,i,j;
```

```

double h;
double x[N],y[N];
double f[N*N],fx[N*N],fy[N*N],fxy[N*N];
double xs=1.0/3.0,ys=2.0/3.0;
double p;

//初始化
h=1.0/(N-1);
for(i=0;i<N;i++){
x[i]=h*i;
y[i]=h*i;
}
for(i=0;i<N;i++){
for(j=0;j<N;j++){
f[j*N+i]=sin(pow(x[i],2)*y[j]+1);
fx[j*N+i]=2*x[i]*y[j]*cos(pow(x[i],2)*y[j]+1);
fy[j*N+i]=pow(x[i],2)*cos(pow(x[i],2)*y[j]+1);
fxy[j*N+i]=2*x[i]*cos(pow(x[i],2)*y[j]+1)
-2*pow(x[i],3)*y[j]*sin(pow(x[i],2)*y[j]+1);
}
}
/*
int M=10;
h=0.2/M;
for(i=1;i<M;i++){

xs=0.2+h*i;
m=floor((N-1)*xs);

ys=0.4+1e-6;
n=floor((N-1)*ys);
p=px2(xs,ys,N,m,x,n,y,f,fx,fy);
printf("question2:待求点插值多项式的为: %.12lf\n",p);

```

```

ys=0.4-1e-6;
n=floor((N-1)*ys);
p=px2(xs,ys,N,m,x,n,y,f,fx,fy);
printf("question2:待求点插值多项式的为: %.12lf\n",p);

printf("\n");

}
*/

m=floor((N-1)*xs);

n=floor((N-1)*ys);

p=px1(xs,ys,N,m,x,n,y,f,fx,fy,fx);

printf("question1:待求点插值多项式的为: %.12lf\n",p);

p=px2_ex(xs,ys,N,m,x,n,y,f,fx,fy);

printf("question2:基于算法一的待求点插值多项式的值为: %.12lf\n",p);

p=px2(xs,ys,N,m,x,n,y,f,fx,fy);

printf("question2:基于算法二的待求点插值多项式的为: %.12lf\n",p);

}

double h1(int T,int j,double x[],double xs){
double h;
if(T==0){

```

```

h=pow((xs-x[j+1])/(x[j]-x[j+1]),2)*(1-2*(xs-x[j])/(x[j]-x[j+1])));
}
if(T==1){
h=pow((xs-x[j])/(x[j+1]-x[j]),2)*(1-2*(xs-x[j+1])/(x[j+1]-x[j])));
}

return h;
}

double h2(int T,int j,double x[],double xs){
double h;
if(T==0){
h=pow(((xs-x[j+1])/(x[j]-x[j+1])),2)*(xs-x[j]);
}
if(T==1){
h=pow(((xs-x[j])/(x[j+1]-x[j])),2)*(xs-x[j+1]);
}

return h;
}

double l_2(int T,int j,double x[],double xs){
double h;
if(T==0){
h=pow(((xs-x[j+1])/(x[j]-x[j+1])),2);
}
if(T==1){
h=pow(((xs-x[j])/(x[j+1]-x[j])),2);
}

return h;
}

```

```

double px1(double xs,double ys,int N,int m,
,double x[],int n,double y[],double f[],double fx[],double fy[],double fxy[]){
double p=0;
int i,j;

for(i=0;i<=1;i++){
for(j=0;j<=1;j++){
p+=h1(i,m,x,xs)*h1(j,n,y,ys)*f[(n+j)*N+m+i] //给出part1的值
+h2(i,m,x,xs)*h1(j,n,y,ys)*fx[(n+j)*N+m+i] //给出part2的值
+h1(i,m,x,xs)*h2(j,n,y,ys)*fy[(n+j)*N+m+i]
+h2(i,m,x,xs)*h2(j,n,y,ys)*fxy[(n+j)*N+m+i]; //给出part3的值
}
}

return p;
}

double px2_ex(double xs,double ys,int N,int m
,double x[],int n,double y[],double f[],double fx[],double fy[]){
double p=0;
int i,j;

for(i=0;i<=1;i++){
for(j=0;j<=1;j++){
p+=h1(i,m,x,xs)*h1(j,n,y,ys)*f[(n+j)*N+m+i] //给出part1的值
+h2(i,m,x,xs)*h1(j,n,y,ys)*fx[(n+j)*N+m+i] //给出part2的值
+h1(i,m,x,xs)*h2(j,n,y,ys)*fy[(n+j)*N+m+i];

}
}

return p;
}

```



```

double px2(double xs,double ys,int N,int m,double x[],int n
,double y[],double f[],double fx[],double fy[]){
double p1=0,p2=0,p;
int i,j;

//给出part1的值
for(i=0;i<=1;i++){
for(j=0;j<=1;j++){
p1=p1+(h1(i,m,x,xs)*l_2(j,n,y,ys)+h1(j,n,y,ys)*l_2(i,m,x,xs)
-l_2(i,m,x,xs)*l_2(j,n,y,ys))*f[(n+j)*N+m+i];
}
}
//给出part2的值
for(i=0;i<=1;i++){
for(j=0;j<=1;j++){
p2=p2+h2(i,m,x,xs)*l_2(j,n,y,ys)*fx[(n+j)*N+m+i]
+l_2(i,m,x,xs)*h2(j,n,y,ys)*fy[(n+j)*N+m+i];
}
}

p=p1+p2;

return p;

}

```