第三章 数值微分与数值积分

数值微分与数值积分是一种近似计算,它不必求出导函数或不定积分公式,而是利用差分公式计算导数,用梯形公式或其它数值积分公式如辛普 生公式等计算定积分。

1. 用符号工具箱计算微积分

符号运算工具箱能够求导函数和计算不定积分公式,这属于符号运算。

diff 符号变量微分 limit 求极限 taylor 泰勒展开

int 符号变量积分 symsum求级数和 simple 将表达式化简

>> syms x z %指定符号变量

ans = 1/(x+1)

ans = $-4*\sin(x^2)*x^2+2*\cos(x^2)$

ans = $48/(1+x^2)^3*x^2-6/(1+x^2)^2-48*x^4/(1+x^2)^4$

 $>> int(x/(1+x^2))$

ans = 1/2*log(1+x²) %计算不定积分公式

>> int(z/(1+x²),x) %指定积分变量,其余变量为参数

ans =z*atan(x)

>> int(x*log(1+x),0,1) %计算区间(0,1)的定积分

ans = 1/4

>> limit(sin(x)/x) %计算函数极限, 默认x=0为极限点

ans = 1

ans = Inf

ans = -Inf

ans = 1/4

%在零点求泰勒展开, 默认取前五项

ans = $1-x+1/2*x^2-1/6*x^3+1/24*x^4-1/120*x^5$

%在x=1处计算泰勒展开前6项

ans = $x-1-1/2*(x-1)^2+1/3*(x-1)^3-1/4*(x-1)^4+1/5*(x-1)^5$

%计算
$$\sum_{k=0}^{n} k$$

ans = $1/2*(n+1)^2-1/2*n-1/2$

>>simple(symsum(k,0,n))

%用指令simple化简上式的结果

ans = 1/2*n*(n+1)

 $>> symsum(1/k^2,1,Inf)$

ans = $1/6*pi^2$

%计算有无穷项的级数和

数值微分与数值积分

下面推导出数值微积分计算中常用的几个公式

2.1 数值微分的算法

泰勒展开公式

前差公式

后差公式

中心差分(平均值)

 $f'(x) = \frac{f(x+h) - f(x)}{h}$ $f'(x) = \frac{f(x) - f(x-h)}{h}$ $f'(x) = \frac{f(x+h) - f(x-h)}{h}$ $f'(x) = \frac{f(x+h) - f(x-h)}{2h}$

用后差公式推

二阶导数公式

 $f''(x) = \frac{f'(x+h) - f'(x)}{h}$ $= \frac{f(x+h) - 2f(x) + f(x-h)}{h^2}$

2.2 数值积分的算法

曲线下面积

$$I = \int_a^b f(x)dx = \lim_{n \to \infty} \sum_{k=1}^n f(\xi_k) \frac{b-a}{n}$$

矩形积分公式之一

$$L_n = h \sum_{k=0}^{n-1} f_k, \qquad h = \frac{b-a}{n}$$

矩形积分公式之二

$$R_n = h \sum_{k=1}^n f_k, \qquad h = \frac{b-a}{n}$$

梯形公式(两式平均)

$$T_n = h \sum_{k=1}^{n-1} f_k + \frac{h}{2} (f_0 + f_n), \quad h = \frac{b-a}{n}$$

辛普生公式的推导

令 $h = \frac{a-b}{2n}$,以2k 标记偶数节点 $(k=0,1,2,\cdots,n-1)$,第k段区间包含三个节点 $(x_{2k},f_{2k}),(x_{2k+1},f_{2k+1}),(x_{2k+2},f_{2k+2})$,在这个区间内对 x_{2k+1} 作泰勒展开

$$\begin{split} f(x) &\approx f(x_{2k+1}) + f'(x_{2k+1})(x - x_{2k+1}) + \frac{1}{2!}f''(x_{2k+1})(x - x_{2k+1})^2 \\ &\approx f_{2k+1} + \frac{f_{2k+2} - f_{2k}}{2h}(x - x_{2k+1}) + \frac{f_{2k+2} - 2f_{2k+1} + f_{2k}}{h^2}(x - x_{2k+1})^2 \\ &\texttt{在这个区间内积分得} \end{split}$$

$$\int_{x_{2k}}^{x_{2k+2}} f(x)dx \approx \frac{h}{3}(f_{2k} + 4f_{2k+1} + f_{2k+2})$$

上式对k求和得辛普生公式

$$S_n = \sum_{k=0}^{n-1} \frac{h}{3} (f_{2k} + 4f_{2k+1} + f_{2k+2})$$

$$S_n = \frac{h}{3} \left(f_0 + f_{2n} + 2 \sum_{k=1}^{n-1} f_{2k} + 4 \sum_{k=0}^{n-1} f_{2k+1} \right)$$

2. MATLAB**指令**

2.1 差分运算指令diff

差分 $dx \approx \triangle x = x_{n+1} - x_n$ 差商 $\frac{\triangle y}{\triangle x} \approx \frac{dy}{dx}$

对矢量求差分,运算是后项减前项, 所得结果比原来少一个元素。

对矩阵求差分是对列矢量作差分

ans = -0.71899 0.40532 0.3757 -0.1292

2.2 计算梯度gradient

梯度是相邻两个差分值的平均(即用 导数的中心差分式计算)。在端点则 取其差分值。

一维矢量的梯度就是导数。 矩阵的梯度是两个方向的偏导数。

2.3 梯形积分(trapz)

矢量的梯形积分是相邻两个函数 值之和除2再乘以自变量的增量 (梯形公式)。

矩阵的梯形积分对列矢量进行。

ans = 16

$$>>$$
b = 0.95013 0.48598

>> trapz(b)

2.4 累计梯形积分(cumtrapz)

累计梯形积分相当于不定积分的数值 计算。

结果是矢量,它的第n个元素是原矢 量前n个元素的梯形积分。

矩阵的累计梯形积分对列矢量进行。

>> cumtrapz(b) ans = 0 0.59063 0.68864 1.0096 1.5153

quad是自适应辛普生法。 >>format long quadl是自适应柯特法,精 >> quad(f,0.5,0.6) 度更高。

下面两个计算结果精度不 >> quadl(f,0.5,0.6) 同

2.5 函数积分(quad,quadl) >> f=inline('exp(x.^(-3))','x');

ans = 71.54649248133561

ans = 71.54649247308223

2.6 函数的二重积分(dblquad)

积分时要按变量顺 序指明两个变量的 积分区间。

积分时要按变量顺 >> ff=inline('y.*sin(x)+x.*cos(y)','x','y')

序指明两个变量的 >> dblquad(ff,pi,2*pi,0,pi)

ans = -9.8696

3. 环形电流的磁场 - -物理场的可视化

3.1 MATLAB画物理场的指令

演示程序 (demo/3-D visualzation/volume visualzation)

指令功能

QUIVER 用箭头表现二维矢量场

FEATHER 沿水平方向用箭头表现二维矢量场

QUIVER3 用箭头表现三维矢量场

ISOSURFACE 画标量场等密度面

CONEPLOT 矢量场锥体图,表现各点矢量场的大小与方向

STREAMLINE 画矢量场流线,表现场线的密度

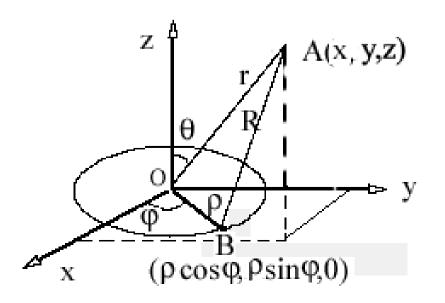
STREAMTUBE 画矢量场流管,能表现矢量场的散度

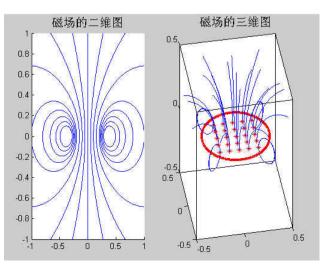
STREAMRIBBON 画矢量场流带,能表现矢量场的旋度

3.2 电流环磁场



3.3 环形电流的磁场的计算





在B点的电流密度是λ圆环电流元在在A产生的磁场是

$$d\mathbf{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{\lambda}{R^3} d\mathbf{l} \times \mathbf{R}$$
$$d\mathbf{l} = -\rho \sin \varphi d\varphi \mathbf{i} + \rho \cos \varphi d\varphi \mathbf{j}$$
$$\mathbf{R} = (x - \rho \cos \varphi) \mathbf{i} + (y - \rho \sin \varphi) \mathbf{j} + z \mathbf{k}$$

代入得

 $\mathrm{d}\boldsymbol{B} = \frac{\lambda\mu_0}{4\pi R^3} [z\rho\cos\varphi\mathrm{d}\varphi\mathbf{i} + z\rho\sin\varphi\mathrm{d}\varphi\mathbf{j} + (\rho^2 - y\rho\sin\varphi - x\rho\cos\varphi)\mathrm{d}\varphi\mathbf{k}]$ 当A点在yoz平面时,其坐标为A(0, x, y),且有

$$\mathbf{R'} = (-\rho\cos\varphi)\mathbf{i} + (y - \rho\sin\varphi)\mathbf{j} + z\mathbf{k}$$

取上面d**B**式中的x = 0,得到yoz面上点A(0,y,z)产生的磁场。此时有

$$\int_{0}^{2\pi} dB_{x} = \int_{0}^{2\pi} \frac{z\rho\cos\varphi d\varphi}{(\rho^{2} + r^{2} - 2y\rho\sin\varphi)^{3/2}}$$
$$= \frac{z\rho}{y\rho} \frac{1}{(\rho^{2} + r^{2} - 2y\rho\sin\varphi)^{1/2}} \Big|_{0}^{2\pi} = 0$$

所以在画二维图形时,只要计算

$$d\mathbf{b} = \frac{\mu_0 \lambda}{4\pi R^3} [z\rho \sin\varphi d\varphi \mathbf{j} + (\rho^2 - y\rho \sin\varphi) d\varphi \mathbf{k}]$$

利用上式,可以编出下面的程序, 程序中省略了常数 $\frac{\mu_0\lambda}{4\pi}$ 。

%画二维图形

```
a=0.35; the=0:pi/20:2*pi;
y= -1:0.04:1; z= -1:0.04:1;
[Y,Z,T]=meshgrid(y,z,the);
r=sqrt((a*cos(T)).^2+(Y-a*sin(T)).^2+Z.^2);
r3=r.^3;
dby =a*Z.*sin(T)./r3; by=pi/40*trapz(dby,3); %B的y分量
dbz =a*(a-Y.*sin(T))./r3; bz=pi/40*trapz(dbz,3); %B的X分量
```

figure(1)

[bSY,bSZ]=meshgrid([0:0.05:0.2],0);

```
h1=streamline(Y(:,:,1),Z(:,:,1),by,bz,bSY,bSZ,[0.1,1000]);
h2=copyobj(h1,gca);
   %用图形复制与旋转画其余的象限,代替下面三句
rotate(h2,[1,0,0],180,[0 0 0]);
h3=copyobj(allchild(gca),gca);
rotate(h3,[0,1,0],180,[0 0 0]);
title('磁场的二维图','fontsize',15);
             %曲率较大的场线要取不同的步长
for kk=1:4
[bSY,bSZ]=meshgrid(0.2+kk*0.02,0);
streamline(Y(:,:,1),Z(:,:,1),by,bz,bSY,bSZ,[0.02/(kk+1),4500]);
streamline(-Y(:,:,1),Z(:,:,1),-by,bz,-bSY,bSZ,[0.02/(kk+1),4500]
end
%以下画三维图形
[X,Y,Z] = meshgrid(-0.5:0.04:0.5);
r2=X.^2+Y.^2+Z.^2;
for k=1:81
  phi=pi/40*(k-1); costh=cos(phi); sinth=sin(phi);
  R3=(r2+a^2-2*a*(X*costh+Y*sinth)).^{(3/2)};
  Bx0(:,:,:,k)=a*Z*costh./R3;
  By0(:,:,:,k)=a*Z*sinth./R3;
  Bz0(:,:,:,k)=a*(a-X*costh-Y*sinth)./R3;
end
Bx=pi/40*trapz(Bx0,4); %梯形积分
By=pi/40*trapz(By0,4);
Bz=pi/40*trapz(Bz0,4);
figure(2)
```

v=[-0.2,-0.1,0,0.1,0.2];

```
[Vx, Vy, Vz]=meshgrid(v,v,0);
plot3(Vx(:),Vy(:),Vz(:),'r*')
streamline(X,Y,Z,Bx,By,Bz,Vx,Vy,Vz,[0.01,2000]);
hold on;
axis([-0.5,0.5,-0.5,0.5,-0.5,0.5]);
view(-23,26);
box on;
title('磁场的三维图','fontsize',15);
t=0:pi/100:2*pi;
plot(a*exp(i*t),'r-','LineWidth',3);
```

程序中使用的指令streamline的作图精度与所选的步长有关,在语句中是最后两个参数,一个表示步长,另一个表示步数.适当选择这两个参数的值,才能保证所画的场线闭合,否则可能由于计算精度不够而产生的误差积累会导致场线不闭合。

指令copyobj是复制图像,rotate是旋转图像。

4. 参考资料

参见《数学物理方程的MATLAB解法与可视化》pp103-114

4.1 用连带勒让德函数表示的磁感应强度的解析解

按照参考资料的做法,先解矢势的方程,再求磁感应强度B,得到问题的解是

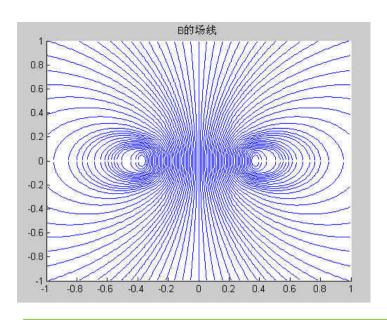
$$B_{r}(r,\theta) = -\frac{\mu_{0}I}{2r} \sum_{l=0}^{\infty} \left(\frac{r}{a}\right)^{2l+1} P_{2l+1}^{1}(0) P_{2l+1}^{1}(\cos\theta), (r < a)$$

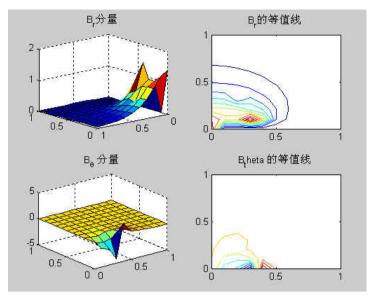
$$B_{r}(r,\theta) = -\frac{\mu_{0}I}{2r} \sum_{l=0}^{\infty} \left(\frac{a}{r}\right)^{2l+2} P_{2l+1}^{1}(0) P_{2l+1}^{1}(\cos\theta), (r > a)$$

$$B_{\theta}(r,\theta) = -\frac{\mu_{0}I}{2r} \sum_{l=0}^{\infty} \frac{1}{2l+1} \left(\frac{r}{a}\right)^{2l+1} P_{2l+1}^{1}(0) P_{2l+1}^{1}(\cos\theta), (r < a)$$

$$B_{\theta}(r,\theta) = \frac{\mu_{0}I}{2r} \sum_{l=0}^{\infty} \frac{1}{2l+2} \left(\frac{a}{r}\right)^{2l+2} P_{2l+1}^{1}(0) P_{2l+1}^{1}(\cos\theta), (r > a)$$

所得图形为





4.2. 利用椭圆函数表示的磁感应强度解析表达式

利用毕奥-萨伐尔定律,求出圆环电流在空间的磁感应强度解析表达式,积分计算得

$$\begin{split} B_x &= \frac{\mu_0 I}{4\pi} \frac{2\cos\theta}{\sin\theta\sqrt{a^2 + r^2 + 2ar\sin\theta}} \left[\frac{a^2 + r^2}{a^2 + r^2 - 2ar\sin\theta} E - K \right] \\ B_y &= 0 \\ B_z &= \frac{\mu_0 I}{4\pi} \frac{2}{\sqrt{a^2 + r^2 + 2ar\sin\theta}} \left[\frac{a^2 - r^2}{a^2 + r^2 - 2ar\sin\theta} E + K \right] \end{split}$$

其中,E,K椭圆函数,

$$K = \int_0^{\pi/2} \frac{\mathbf{x}}{\sqrt{1 - k^2 \sin^2 x}}$$

$$= \frac{\pi}{2} \left[1 + \left(\frac{1}{2} \right)^2 k^2 + \left(\frac{1 \cdot 3}{2 \cdot 4} \right)^2 k^4 + \left(\frac{1 \cdot 3 \cdot 5}{2 \cdot 4 \cdot 6} \right)^2 k^6 + \cdots \right]$$

$$E = \int_0^{\pi/2} \sqrt{1 - k^2 \sin^2 x} \mathbf{x}$$

$$= \frac{\pi}{2} \left[1 - \left(\frac{1}{2} \right)^2 k^2 + \left(\frac{1 \cdot 3}{2 \cdot 4} \right)^2 \frac{k^4}{3} - \left(\frac{1 \cdot 3 \cdot 5}{2 \cdot 4 \cdot 6} \right)^2 \frac{k^6}{5} + \cdots \right]$$

$$k^2 = \frac{4ar \sin \theta}{a^2 + r^2 + 2ar \sin \theta}$$

所得的图形是

