二

平时不熟的公式及结论

高数

极限

无穷小比阶时

当 $x o \infty$ 时, $a^x \gg x^\beta \gg \ln^a x$

中值定理

1. 涉及函数的中值定理

设 f(x)在[a,b]上连续,则

定理 1(有界与最值定理) $m \le f(x) \le M$,其中,m,M分别为 f(x)在[a,b]上的最小值与最大值.

定理 2(介值定理) 当 $m \le \mu \le M$ 时,存在 $\xi \in [a,b]$,使得 $f(\xi) = \mu$.

定理 3(平均值定理) 当 $a < x_1 < x_2 < \dots < x_n < b$ 时,在 $[x_1,x_n]$ 内至少存在一点 ξ ,使

$$f(\xi) = \frac{f(x_1) + f(x_2) + \dots + f(x_n)}{n}.$$

定理 4 (零点定理) 当 $f(a) \cdot f(b) < 0$ 时,存在 $\xi \in (a,b)$,使得 $f(\xi) = 0$.



定理 $f(\mathbf{g})$ 定理 f(x) 满足在点 x_0 处 $\begin{cases} ①可导, & \text{则 } f'(x_0) = 0. \end{cases}$



定理 6(罗尔定理)

①在[a,b]上连续,

设 f(x)满足 $\left\{ ② 在(a,b) \right\}$ 内可导,则存在 $\xi \in (a,b)$,使得 $f'(\xi) = 0$.

(3) f(a) = f(b),



定理7(拉格朗日中值定理)

设 f(x)满足 $\left\{ \begin{array}{c} \textcircled{1} \triangle [a,b] \bot 连续, \\ \textcircled{2} \triangle (a,b), \text{内可导}, \end{array} \right.$

$$f(b) - f(a) = f'(\xi)(b-a),$$

或者写成

$$f'(\xi) = \frac{f(b) - f(a)}{b - a}.$$

定理8(柯西中值定理)

设 f(x), g(x)满足 $\begin{cases} \textcircled{①} 在[a,b] \bot 连续, \\ \textcircled{②} 在(a,b) 内可导,则存在 \xi \in (a,b),使得 \\ \textcircled{③} g'(x) \neq 0, \end{cases}$

$$\frac{f(b)-f(a)}{g(b)-g(a)} = \frac{f'(\xi)}{g'(\xi)}.$$



拉格朗日 (1736-1813)



利四 (1789—1857)

定理9(泰勒公式)

(1)带拉格朗日余项的 n 阶泰勒公式.

设 f(x) 在点 x_0 的某个邻域内 n+1 阶导数存在,则对该邻域内的任意点 x,有

$$f(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \dots + \frac{1}{n!} f^{(n)}(x_0)(x - x_0)^n + \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} (x - x_0)^{n+1},$$

其中を介于 x, x。之间.

(2)带佩亚诺余项的 n 阶泰勒公式.

设 f(x) 在点 x_0 处 n 阶可导,则存在 x_0 的一个邻域,对于该邻域内的任意点 x,有

$$f(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{1}{2!}f''(x_0)(x - x_0)^2 + \dots + \frac{1}{n!}f^{(n)}(x_0)(x - x_0)^n + o((x - x_0)^n).$$

(定理 10 积分中值定理) 设 f(x) 在 [a,b] 上连续,证明存在 $\xi \in [a,b]$,使得

$$\int_a^b f(x) dx = f(\xi) (b - a).$$

微分学

判断连续

$$\left\{egin{array}{ll} f(x)$$
连续 $\Rightarrow |f(x)|$ 连续 $\left|f(x)|$ 连续 $\Rightarrow f(x)$ 连续

反例:

$$f(x) = \left\{egin{array}{ll} -1 & & x \geq 0 \ & & & \ 1 & & x < 0 \end{array}
ight.$$

判断极值点, 拐点

1. 判别极值第三充分条件

设 f(x)在 x_0 处 n 阶可导,且 $f^{(m)}(x_0)=0$ ($m=1,2,\cdots,n-1$), $f^{(n)}(x_0)\neq 0$ ($n\geq 2$),则

- ①当 n 为偶数且 $f^{(n)}(x_0) < 0$ 时, f(x) 在 x_0 处取得极大值;
- ②当 n 为偶数且 $f^{(n)}(x_0) > 0$ 时, f(x) 在 x_0 处取得极小值.

2. 判别拐点第三充分条件

设 f(x)在 x_0 处 n 阶可导,且 $f^{(m)}(x_0) = 0$ $(m=2, \dots, n-1)$ $, f^{(n)}(x_0) \neq 0$ $(n \ge 3)$,则当 n 为奇数时, $(x_0, f(x_0))$ 为拐点.

几何应用

曲率公式:

$$k=rac{|y^{''}|}{[1+(y^{'})^2]^{rac{3}{2}}}$$

判断有界性

- 1. f(x)在[a,b]上连续 $\Rightarrow f(x)$ 在[a,b]上有界
- 2. f(x)在(a,b)上连续,且 $\lim_{x\to a^+} f(x)$ 和 $\lim_{x\to b^-} f(x)$ 均存在 $\Rightarrow f(x)$ 在(a,b)上有界
 - 3. f'(x)在有限区间(a,b)有界,则f(x)在(a,b)上有界

证明

$$|f(x)| = |f(\frac{a+b}{y})| + |f(\frac{a+b}{y})|$$

$$|f(x)| = |f(\frac{a+b}{y})| + |f(\frac{a+b}{y})| + |f(\frac{a+b}{y})|$$

$$|f(x)| \leq |f(\frac{a+b}{y})| + |f(\frac{a+b}{y})| + |f(\frac{a+b}{y})| \leq M$$
下列会期由正确的具

多元函数积分学

方向导数

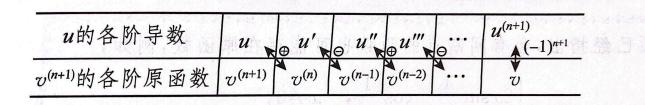
$$rac{\partial u}{\partial l}|_{P_0}=u_x^{'}(P_0)\coslpha+u_y^{'}(P_0)\coseta+u_z^{'}(P_0)\cos\gamma$$

积分

不定积分

不定积分公式

分部积分法◎ (记住中间要加正负号!!!)



原函数存在定理◆ (不能忽视基础!!!)

- 1. 连续函数f(x)必有原函数F(x);
- 2. 含有第一类间断点和无穷间断点的函数f(x)在包含该间断点的区间内必没有原函数F(x);
- 3. 含有振荡间断点可能有原函数。

【注 2】 含有振荡间断点的函数是否有原函数呢? 举例说来,对于

$$f(x) = \begin{cases} 2x\sin\frac{1}{x} - \cos\frac{1}{x}, & x \neq 0, \\ 0, & x = 0, \end{cases}$$

其在 $(-\infty,+\infty)$ 上不连续,它有一个振荡间断点 x=0,但是它在 $(-\infty,+\infty)$ 上存在原函数

$$F(x) = \begin{cases} x^2 \sin \frac{1}{x}, & x \neq 0, \\ 0, & x = 0, \end{cases}$$

即对于 $(-\infty, +\infty)$ 上任一点都有F'(x) = f(x)成立.

当然,对于

$$f(x) = \begin{cases} \frac{1}{x} \sin \frac{1}{x}, & x \neq 0, \\ 0, & x = 0, \end{cases}$$

其在 $(-\infty,+\infty)$ 上也有一个振荡间断点 x=0,且其在 $(-\infty,+\infty)$ 上没有原函数.

定积分存在定理↔

按照《考试大纲》,定积分存在定理包括下面两个方面.

- (1)定积分存在的充分条件.
- ①若 f(x)在[a,b]上连续,则 $\int_{a}^{b} f(x) dx$ 存在.
- ②若 f(x)在[a,b]上单调,则 $\int_{a}^{b} f(x) dx$ 存在.
- ③若 f(x)在[a,b]上有界,且只有有限个间断点,则 $\int_{a}^{b} f(x) dx$ 存在.
- (2)定积分存在的必要条件.

可积函数必有界,即若定积分 f(x) dx 存在,则 f(x) 在 [a,b] 上必有界.

$$\left\{egin{array}{l} f(x)$$
可积 \Rightarrow $F(x)$ 连续 $f(x)$ 连续 \Rightarrow $F(x)$ 可导

如果 $x=x_0$ 是f(x)的可去间断点,则f(x)在 $x=x_0$ 处可导,但 $f'(x_0)
eq f(x_0)$

不定积分判断敛散性

1. 无穷区间

$$(1)\int_{a}^{+\infty} f(x) dx$$
的定义为
$$\int_{a}^{+\infty} f(x) dx = \lim_{b \to +\infty} \int_{a}^{b} f(x) dx.$$

若上述极限存在,则称反常积分 $\int_{a}^{+\infty} f(x) dx$ 收敛,否则称为发散.

$$(2)\int_{-\infty}^{b} f(x) dx$$
的定义为
$$\int_{-\infty}^{b} f(x) dx = \lim_{a \to -\infty} \int_{a}^{b} f(x) dx.$$

若上述极限存在,则称反常积分 $\int_{a}^{b} f(x) dx$ 收敛,否则称为发散.

$$(3)\int_{-\infty}^{+\infty}f(x)\mathrm{d}x\,$$
的定义为 $\int_{-\infty}^{+\infty}f(x)\mathrm{d}x=\int_{-\infty}^{\epsilon}f(x)\mathrm{d}x+\int_{\epsilon}^{+\infty}f(x)\mathrm{d}x.$

若右边两个反常积分都收敛,则称反常积分 $\int_{-\infty}^{+\infty} f(x) dx$ 收敛,否则称为发散.

【注】 在反常积分中,一般把"∞"和使得函数极限为无穷的点(瑕点)统称为奇点.

2. 无界函数

(1)若 b 是 f(x)的唯一瑕点,则无界函数 f(x)的反常积分 $\int_a^b f(x) dx$ 定义为

$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{\epsilon \to 0^+} \int_a^{b-\epsilon} f(x) dx.$$

若上述极限存在,则称反常积分 $\int_{a}^{b} f(x) dx$ 收敛,否则称为发散.

(2)若 a 是 f(x)的唯一瑕点,则无界函数 f(x) 的反常积分 $\int_a^b f(x) dx$ 定义为

$$\int_{a}^{b} f(x) dx = \lim_{\epsilon \to 0^{+}} \int_{a+\epsilon}^{b} f(x) dx.$$

若上述极限存在,则称反常积分 $\int_{a}^{b} f(x) dx$ 收敛,否则称为发散.

(3)若 $c \in (a,b)$ 是 f(x)的唯一瑕点,则无界函数 f(x)的反常积分 $\int_a^b f(x) dx$ 定义为

$$\int_a^b f(x) dx = \int_a^c f(x) dx + \int_a^b f(x) dx.$$

若上述右边两个反常积分都收敛,则称反常积分 $\int_{a}^{b} f(x) dx$ 收敛,否则称为发散.

关于敛散性的判别,具体参看"基础例题精解"的"六、反常积分的计算与敛散性判别"部分.

针对此类问题,我们需要掌握两个重要结论,并能够熟练地进行无穷小、无穷大比阶.

- (1)无穷区间的反常积分 $\int_{1}^{+\infty} \frac{\mathrm{d}x}{x^{p}}$:在 p>1 时收敛,在 $p\leqslant 1$ 时发散.
- (2) 无界函数的反常积分 $\int_0^1 \frac{dx}{x^p} (p > 0, \delta \ln x = 0)$:在 $0 时收敛,在 <math>p \ge 1$ 时发散.

3. 一些结论

- 反常积分收敛时才能用奇偶性
- 对于 $\lim_{R \to \infty} \int_{-R}^R f(x) dx$,应该先算定积分,再取极限,不同于 $\int_{-\infty}^{+\infty} f(x) dx$

判断可积

$$\left\{ \begin{array}{l} f(x) \overline{0} + |f(x)| \overline{0} \\ \\ |f(x)| \overline{0} + |f(x)| \end{array} \right.$$

$$f(x) = \left\{egin{array}{ll} -1 & & x \in Q \ & & & \ 1 & & x
otin Q \end{array}
ight.$$

原因: 此时有无数个间断点

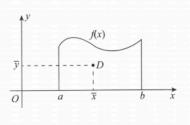
几何应用

形心

(1)"平面上的曲边梯形"的形心坐标公式.

设平面区域 $D=\{(x,y)|0\leqslant y\leqslant f(x),a\leqslant x\leqslant b\},f(x)$ 在[a,b]上 连续,如图 15-4 所示. 现推导 D 的形心坐标x,y 的计算公式.

区域
$$D = \langle (x,y) | 0 \leqslant y \leqslant f(x), u \leqslant x \leqslant b \rangle$$
, $f(x)$ $f($



弧长

- (2)平面曲线的弧长.
- ①若平面光滑曲线由直角坐标方程 $y=y(x)(a\leqslant x\leqslant b)$ 给出,则 $s=\int_a^b\sqrt{1+[y'(x)]^2}\,\mathrm{d}x$.
- ③若平面光滑曲线由极坐标方程 $r=r(\theta)$ ($\alpha \leq \theta \leq \beta$)给出,则 $s=\int_{-\pi}^{\beta}\sqrt{[r(\theta)]^2+[r'(\theta)]^2}\,\mathrm{d}\theta$.

物理应用

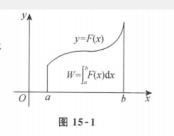
变力沿直线做功

(1)变力沿直线做功.

设方向沿x 轴正向的力函数为 $F(x)(a \le x \le b)$,则物体沿x 轴从点a 移 动到点b时(见图 15-1),变力F(x)所做的功为

$$W = \int_a^b F(x) \, \mathrm{d}x,$$

功的微元 dW = F(x) dx.



抽水做功

(2)抽水做功.

如图 15-2 所示,将容器中的水全部抽出所做的功为

$$W = \rho g \int_{a}^{b} x A(x) dx,$$

其中 ρ 为水的密度,g为重力加速度.

功的微元 $dW = \rho gx A(x) dx$ 为位于x 处厚度为 dx,水平截面面积为 A(x)的一层水被抽出(路程为x)所做的功.

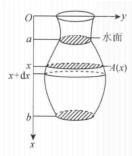


图 15-2

水压力

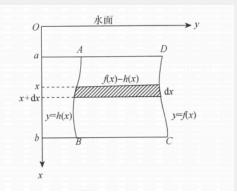
(3)水压力.

垂直浸没在水中的平板 ABCD(见图 15-3)的一侧受到的水压力为

$$P = \rho g \int_{a}^{b} x [f(x) - h(x)] dx,$$

其中 ρ 为水的密度,g为重力加速度.

压力微元 $\mathrm{d}P = \rho g x [f(x) - h(x)] \mathrm{d}x$,即图中矩形条所受到的压力. x 表示水深,f(x) - h(x) 是矩形条的宽度, $\mathrm{d}x$ 是矩形条的高度.



微分方程

一阶线性微分方程: 形如 $y^{'} + p(x)y = q(x)$

 $y = e^{-\int p(x)dx} [\int e^{\int p(x)dx} \cdot q(x)dx + C]$

伯努利方程: 形如 $y^{'}+p(x)y=q(x)y^{n}$ $(n\neq 0,1)$

step:

(1)先变形为
$$y^{-n}\cdot y^{'}+p(x)y^{1-n}=q(x)$$

$$(2)$$
令 $z=y^{1-n}$,得 $rac{dz}{dx}=(1-n)y^{-n}rac{dy}{dx}$,则 $rac{1}{1-n}\cdotrac{dz}{dx}+p(x)z=q(x)$

(3)代入一阶线性微分方程
$$y=e^{-\int p(x)dx}[\int e^{\int p(x)dx}\cdot q(x)dx+C]$$

二阶可降阶

$$1.y^{''}=f(x,y^{'})$$
型

令 $y^{'}=p(x),y^{''}=p^{'},$ 则原方程变为 $rac{dp}{dx}=f(x,p)$

$$2.y^{''}=f(y,y^{'})$$
型

令 $y^{'}=p,y^{''}=rac{dp}{dx}=rac{dp}{dy}\cdotrac{dy}{dx}=rac{dp}{dy}\cdot p$,原方程变为 $prac{dp}{dy}=f(y,p)\Rightarrow p=\phi(y,C_1)\Rightarrow$ 分离变量法

二阶常系数齐次线性方程

对于 y''+py'+qy=0,其对应的特征方程为 $r^2+pr+q=0$,求其特征根,有以下三种情况请大家牢记(其中 C_1 , C_2 为任意常数).

(1)若 $p^2-4q>0$,设 r_1 , r_2 是特征方程的两个不等实根,即 $r_1\neq r_2$,可得其通解为

$$y = C_1 e^{r_1 x} + C_2 e^{r_1 x}$$
.

(2)若 $p^2-4q=0$,设 r_1 , r_2 是特征方程的两个相等的实根,即二重根,令 $r_1=r_2=r$,可得其通解为

$$y=(C_1+C_2x)e^{rx}$$
.

(3)若 p^2-4q <0,设 $\alpha\pm\beta$ i 是特征方程的一对共轭复根,可得其通解为

$$y = e^{ax} (C_1 \cos \beta x + C_2 \sin \beta x).$$

二阶常系数非齐次线性微分方程的特解: 形如 $y^{''}+py^{'}+qy=f(x)$

设 $P_n(x)$, $P_m(x)$ 分别为x的n次和m次多项式

(1) 当自由项为 $f(x)=P_n(x)e^{ax}$ 时,特解为 $y^*=e^{ax}Q_n(x)x^k$,

$$e^{ax}$$
照抄 $Q_n(x)$ 为 x 的 n 次多项式 $k = \left\{egin{array}{ll} 0 & lpha$ 不是特征根, $1 & lpha$ 是单特征根, $2 & lpha$ 是二重根.

(2) 当自由项 $f(x)=e^{ax}[P_m(x)\coseta x+P_n]$ 时,特解要设为

$$y^* = e^{ax}[Q_l^{(1)}(x)\cos eta x + Q_l^{(2)}(x)\sin eta x]x^k \; ,$$

$$\left\{egin{array}{l} e^{ax}$$
照抄 $l=\max\{m,n\},Q_l^{(1)}(x),Q_l^{(2)}(x)$ 分别为 x 的两个不同的 l 次多项式 $k=\left\{egin{array}{ll} 0 & lpha\pmeta i$ 不是特征根, $lpha\pmeta i$ 是特征根。

n阶常系数齐次线性微分方程的解

5. n 阶常系数齐次线性微分方程的解

方程 $y^{(n)}+p_1y^{(n-1)}+\cdots+p_{n-1}y'+p_ny=0$ 称为 n 阶常系数齐次线性微分方程,其中 p_1,p_2,\cdots,p_n 为常数,其对应的特征方程为 $r^n+p_1r^{n-1}+\cdots+p_{n-1}r+p_n=0$,求出其特征根. 有如下情况需要大家牢记(其中大写的英文字母均为任意常数).

- (1)特征根为单实根r时,微分方程通解中对应一项 Ce^r;
- (2)特征根为 k 重实根 r 时,微分方程通解中对应 k 项($C_1 + C_2 x + \cdots + C_k x^{k-1}$) e^{rx} ;
- (3)特征根为单复根 $\alpha \pm \beta i(\beta > 0)$ 时,微分方程通解中对应两项 $e^{\alpha r}(C_1 \cos \beta x + C_2 \sin \beta x)$;
- (4)特征根为 k 重复根 $\alpha \pm \beta i(\beta > 0)$ 时,微分方程通解中对应 2k 项 $e^{\alpha x} [(C_1 + C_2 x + \dots + C_k x^{k-1}) \cos \beta x + (D_1 + D_2 x + \dots + D_k x^{k-1}) \sin \beta x].$

欧拉方程

形如 $x^2 \frac{d^2 y}{dx^2} + px \frac{dy}{dx} + qy = f(x)$ 的方程称为**欧拉方程**,其中 p 与 q 为常数, f(x)为已知连续函数. 它有固定的解法.

(1) 当
$$x > 0$$
 时,令 $x = e^t$,则 $t = \ln x$, $\frac{dt}{dx} = \frac{1}{x}$,于是
$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dt} \cdot \frac{dt}{dx} = \frac{1}{x} \frac{dy}{dt}, \quad \frac{d^2y}{dx^2} = \frac{d}{dx} \left(\frac{1}{x} \frac{dy}{dt}\right) = -\frac{1}{x^2} \frac{dy}{dt} + \frac{1}{x} \frac{d}{dx} \left(\frac{dy}{dt}\right) = -\frac{1}{x^2} \frac{dy}{dt} + \frac{1}{x^2} \frac{d^2y}{dt^2},$$
 方程化为
$$\frac{d^2y}{dt^2} + (p-1)\frac{dy}{dt} + qy = f(e^t),$$

即可求解(别忘了用 $t=\ln x$ 回代成x 的函数).

(2) 当 x < 0 时, 今 $x = -e^{t}$, 同理可得.

线性代数

矩阵

秩越乘越小, 越拼越大

$$r(AB) \leq \min(r(A), r(B)) \leq r(A|B) \leq r(A) + r(B)$$

A转置相关

$$r(A) = r(A^T) = r(AA^T) = r(A^TA)$$

矩阵A的幂 (r(A)=1)

$$A^n = [tr(A)]^{n-1} \cdot A$$
 , 需满足 $r(A) = 1$

施密特正交化

① 正交化

$$eta_1=lpha_1\,,$$

$$eta_2=lpha_2-rac{(lpha_2,eta_1)}{(eta_1,eta_1)}eta_1.$$

② 标准化

$$\eta_1=rac{eta_1}{||eta_1||}\,,$$

$$\eta_2=rac{eta_2}{||eta_2||}.$$

A*的行列式() 这能忘是真的fw \odot

$$|A^{\ast}|=|A|^{n-1}$$

特征值与特征向量

特征值性质

- ③ 三角矩阵主对角线元素即为特征值.

A相关特征值和特征向量

矩阵	A	kA	A^k	f(A)	A^{-1}	A^*	$P^{-1}AP$
特征值	λ	$k\lambda$	λ^k	$f(\lambda)$	$\frac{1}{\lambda}$	$\frac{ A }{\lambda}$	λ
对应特征向量	ξ	ξ	ξ	ξ	ξ	ξ	$P^{-1}\xi$

秩为1的矩阵的性质 牢记重要结论

- 1. n阶矩阵A的秩为1 $\Leftrightarrow \exists n$ 维非零列向量lpha,eta,使 $A=lphaeta^T$.
- 2. $tr(\alpha\beta^T) = \beta^T \alpha \ (\alpha, \beta)$ 为n维列向量).
- 3. 对于 $A=lphaeta^T$ (lpha,eta为n维列向量),有 $A^n=l^{n-1}A$, 其中 $l=eta^Tlpha=tr(A)$.
- 4. 若n阶方阵 $A=lphaeta^T$ 的秩为1,则A的特征值为 $\lambda_1=tr(A), \lambda_2=...=\lambda_n=0.$
- 5. 若n阶方阵 $A=lphaeta^T$ 的秩为1,则当tr(A)
 eq 0时,A可对角化;当tr(A)=0时,A不可对角化。

线性代数

随机事件与概率

重要公式求概率

- (1) 逆事件概率公式:对于任一事件 A,有 $P(\overline{A})=1-P(A)$.
- (2)加法公式:对于任意两个事件 A,B,有 $P(A \cup B) = P(A) + P(B) P(AB)$.

【注】 (1)设 A_1, A_2, A_3 为任意三个事件,则有

 $P(A_1 \cup A_2 \cup A_3) = P(A_1) + P(A_2) + P(A_3) - P(A_1A_2) - P(A_1A_3) - P(A_2A_3) + P(A_1A_2A_3).$

(2)若 A_1,A_2,\cdots,A_n 是两两互不相容的事件,则有

$$P(A_1 \cup A_2 \cup \cdots \cup A_n) = P(A_1) + P(A_2) + \cdots + P(A_n).$$

- (3)减法公式: $P(A-B)=P(A)-P(AB)=P(A\overline{B})$.
- (4)条件概率公式:设A,B为任意两个事件,若P(A)>0,我们称在已知事件A发生的条件下,事件B发生的概率为**条件概**率,记为P(B|A),且

$$P(B|A) = \frac{P(AB)}{P(A)}$$
.

【注】 (1)条件概率 $P(\cdot | A)$ 是概率, 概率的一切性质和重要结论对条件概率都适用.

例如:

$$P(\overline{B}|A) = 1 - P(B|A)$$
,

$$P[(B-C)|A]=P(B|A)-P(BC|A)$$
,

等等.

- (2)条件概率就是在一定的附加条件之下所计算的概率. 当说到"条件概率"时,总是指另外附加的条件,其形式可归结为"已知某事件发生了".
 - (5)乘法公式:如果 P(A) > 0,则 P(AB) = P(A)P(B|A).
 - 一般地,对于n>2,如果 $P(A_1A_2\cdots A_{n-1})>0$,则

$$P(A_1A_2\cdots A_n) = P(A_1)P(A_2|A_1)P(A_3|A_1A_2)\cdots P(A_n|A_1A_2\cdots A_{n-1}).$$

(6)全概率公式:如果 $\bigcup_{i=1}^{n} A_i = \Omega, A_i A_j = \emptyset (i \neq j; i, j = 1, 2, \dots, n), P(A_i) > 0, 则对任一事件 B, 有$

$$B = \bigcup_{i=1}^{n} A_{i}B$$
, $P(B) = \sum_{i=1}^{n} P(A_{i})P(B \mid A_{i})$.

(7)贝叶斯公式(又称逆概率公式):如果 $\bigcup_{i=1}^n A_i = \Omega, A_i A_j = \emptyset (i \neq j; i, j = 1, 2, \cdots, n), P(A_i) > 0$,则对任一事件 B,只要 P(B) > 0,就有

$$P(A_j|B) = \frac{P(A_j)P(B \mid A_j)}{\sum_{i=1}^{n} P(A_i)P(B \mid A_i)} (j = 1, 2, \dots, n).$$