

## 22-23学年秋季学期2021级数学强基班“数学分析III”

### 期末考试试题参考答案(2023.02.26)

1. (15分) 证明或否定: 若闭区间 $[a, b]$ 上的单调连续函数序列 $\{f_n | n \in \mathbb{N}\}$ 收敛到 $f$ , 则 $f$ 在该区间上有界、单调、连续。

◀ 肯定有界、单调(需说明理由)但未必连续。譬如:  $[1, 1]$ 上的函数列 $f_n(x) = x^n$ 收敛到 $f(x) = \begin{cases} 0, & 0 \leq x < 1, \\ 1, & x = 1. \end{cases}$  ▶

2. (15分) 试说明函数项级数 $\sum_{n=1}^{+\infty} \frac{(-1)^n n}{n^2 + x^2}$ 在 $\mathbb{R}$ 上是否一致收敛。

◀ 因 $\sum_{n=1}^{+\infty} \frac{(-1)^n n}{n^2}$ 一致收敛, 而 $\{\frac{1}{1 + x^2/n^2}\}$ 单调且一致有界, 由Abel-Dirichlet判别法推知原级数在 $\mathbb{R}$ 上一致收敛。

(另一说法不正确: 因 $\left\{\frac{n}{n^2 + x^2}\right\}$ 单调趋于零, 而 $\sum_{n=1}^{+\infty} (-1)^n$ 一致有界, 由Abel-Dirichlet判别法推知原级数在 $\mathbb{R}$ 上一致收敛) ▶

3. (15分) 证明: 含参变量反常积分 $\int_0^{+\infty} \frac{\sin 3x}{x+u} e^{-ux} dx$ 在 $u \in [0, +\infty[$ 一致收敛。

◀  $\int_0^{+\infty} \sin 3x dx$ 在 $u \in [0, +\infty[$ 上一致收敛, 函数 $\frac{1}{x+u}$ 单调, 且在 $u \in [0, +\infty[$ 上一致趋于零。由Abel-Dirichlet判别法推知积分 $\int_0^{+\infty} \frac{\sin 3x}{x+u} dx$ 在 $u \in [0, +\infty[$ 上一致收敛。又函数 $e^{-ux}$ 关于 $x$ 在 $[0, +\infty[$ 单调, 且关于 $u \in [0, +\infty[$ 一致有界。再次由Abel-Dirichlet判别法推知原积分一致收敛。 ▶

4. (15分) 设 $0 < m < n$ , 求 $\int_0^{+\infty} \frac{x^{m-1}}{1+x^n} dx$ 的值。

$$\begin{aligned} \int_0^{+\infty} \frac{x^{m-1}}{1+x^n} dx &\stackrel{t=1/(1+x^n)}{=} \frac{1}{n} \int_0^1 t^{-\frac{m}{n}} (1-t)^{\frac{m-n}{n}} dt \\ &= \frac{1}{n} B\left(1-\frac{m}{n}, \frac{m}{n}\right) \stackrel{\text{余元公式}}{=} \frac{\pi}{n \sin \frac{m\pi}{n}}. \end{aligned}$$

5. (15分) 设  $f \in C^2([0, \pi], \mathbb{R})$  且  $f(0) = f(\pi) = 0$ . 令  $f(x)$  的 Fourier 展式的部分和为  $S_n(x) = \sum_{k=1}^n a_k \sin kx$ . 证明: (i)  $a_k = -\frac{2}{\pi k^2} \int_0^\pi f''(x) \sin kx dx$ ,  $k = 1, 2, \dots$ ; (ii)  $\int_0^\pi [f(x) - S_n(x)]^2 dx \leq \frac{1}{3n^3} \int_0^\pi [f''(x)]^2 dx$ ,  $n = 1, 2, \dots$ .

◀ (i)

$$\begin{aligned} a_k &= \frac{2}{\pi} \int_0^\pi f(x) \sin kx dx = \frac{2}{\pi} \left[ -f(x) \frac{\cos kx}{k} \Big|_0^\pi + \frac{1}{k} \int_0^\pi f'(x) \cos kx dx \right] \\ &= \frac{2}{k\pi} \int_0^\pi f'(x) \cos kx dx \\ &= \frac{2}{k\pi} \left[ f'(x) \frac{\sin kx}{k} \Big|_0^\pi - \frac{1}{k} \int_0^\pi f''(x) \sin kx dx \right] \\ &= -\frac{2}{\pi k^2} \int_0^\pi f''(x) \sin kx dx. \end{aligned}$$

(ii)

$$\begin{aligned} \int_0^\pi [f(x) - S_n(x)]^2 dx &= \int_0^\pi \left[ \sum_{k=n+1}^{+\infty} a_k \sin kx \right]^2 dx \\ &= \int_0^\pi \left[ \sum_{k=n+1}^{+\infty} a_k^2 \sin^2 kx + \sum_{n+1 \leq k \neq l} a_k a_l \sin kx \sin lx \right] dx \\ &= \sum_{k=n+1}^{+\infty} a_k^2 \int_0^\pi \sin^2 kx dx = \frac{\pi}{2} \sum_{k=n+1}^{+\infty} a_k^2 \\ &\stackrel{\text{由(i)}}{=} \frac{\pi}{2} \sum_{k=n+1}^{+\infty} \frac{4}{\pi^2 k^4} \left[ \int_0^\pi f''(x) \sin kx dx \right]^2 \\ &\stackrel{\text{Buniakovsky不等式}}{\leq} \frac{2}{\pi} \sum_{k=n+1}^{+\infty} \frac{1}{k^4} \int_0^\pi [f''(x)]^2 dx \cdot \int_0^\pi \sin^2 kx dx \\ &= \sum_{k=n+1}^{+\infty} \frac{1}{k^4} \int_0^\pi [f''(x)]^2 dx \leq \int_n^{+\infty} \frac{dx}{x^4} \int_0^\pi [f''(x)]^2 dx \\ &= \frac{1}{3n^3} \int_0^\pi [f''(x)]^2 dx. \end{aligned}$$



6. (15分) 根据Laplace积分的局部化原理和渐近式的典型主项定理, 由 $\Gamma$ 函数的渐近式导出Stirling公式。

◀ 见课本P538-539.

例 7  $\Gamma$ 函数的渐近式 当 $\lambda > -1$ 甚至 $\lambda > 0$ 时

$$\begin{aligned} \Gamma(\lambda + 1) &= \int_0^{+\infty} t^\lambda e^{-t} dt \\ &= \int_0^{+\infty} e^{-t} e^{\lambda \ln t} dt \\ &= \lambda^{\lambda+1} \int_0^{+\infty} e^{-\lambda(x - \ln x)} dx. \end{aligned}$$

函数  $S(x) = \ln x - x$  在  $]0, +\infty[$  上有唯一的极大值点  $x = 1$ , 且  $S''(1) = -1$ . 由渐近式的典型主项定理之

b) 若  $a < x_0 < b$ ,  $k = 3$  且  $S''(x_0) \neq 0$  (即  $S''(x_0) < 0$ ), 则

$$F(\lambda) = \sqrt{\frac{2\pi}{-S''(x_0)}} f(x_0) e^{\lambda S(x_0)} \lambda^{-\frac{1}{2}} \left[ 1 + O\left(\lambda^{-\frac{1}{2}}\right) \right], \quad \lambda \rightarrow +\infty; \quad (3')$$

可得

$$\begin{aligned} \Gamma(\lambda + 1) &= \lambda^{\lambda+1} \sqrt{\frac{2\pi}{-(-1)}} \cdot 1 \cdot e^{-\lambda} \lambda^{-\frac{1}{2}} \left[ 1 + O\left(\lambda^{-\frac{1}{2}}\right) \right] \\ &= \sqrt{2\pi\lambda} \left(\frac{\lambda}{e}\right)^{\lambda} \left[ 1 + O\left(\lambda^{-\frac{1}{2}}\right) \right], \quad \lambda \rightarrow +\infty. \end{aligned}$$

特别地, 当  $n \in \mathbb{N}$  时,  $\Gamma(n+1) = n!$ , 我们就获得了经典的 Stirling 公式

$$n! = \sqrt{2\pi n} \left(\frac{n}{e}\right)^n \left[ 1 + O\left(n^{-\frac{1}{2}}\right) \right], \quad \mathbb{N} \ni n \rightarrow +\infty.$$



7. (10分) 光滑映射  $\Phi: \mathbb{R}^{2n} \rightarrow \mathbb{R}^{2n}$  被称为一个辛映射或辛变换, 若其 Jacobian 满足

$$\left[ \frac{\partial \Phi(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^T J \left[ \frac{\partial \Phi(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right] = J, \quad \mathbf{z} \in \mathbb{R}^{2n}, \quad J = \begin{pmatrix} O_n & I_n \\ -I_n & O_n \end{pmatrix},$$

这里的  $O_n, I_n$  分别为  $n$  阶零方阵和  $n$  阶单位阵. 试证明: 任一 Hamilton 系统 ( $\nabla$  为通常的笛卡尔坐标下的梯度算子)

$$\frac{d\mathbf{z}}{dt} = J^{-1} \nabla H(\mathbf{z}), \quad \mathbf{z} \in \mathbb{R}^{2n}, \quad H \in C^2(\mathbb{R}^{2n}, \mathbb{R}) \quad (1)$$

的相流  $\{g^t: \mathbb{R}^{2n} \rightarrow \mathbb{R}^{2n} | t \in \mathbb{R}\}$  是一个辛变换族。

**注:** 所谓“相流”, 实际就指“解”。譬如对系统(1), 给定某个初值  $\mathbf{z}_0 = \mathbf{z}(0)$ , 就能得到一个解  $\mathbf{z}(t)$ , 当然可写成  $g^t(\mathbf{z}_0)$ , 有时甚至简单记为  $g^t(\mathbf{z})$ . 考虑到  $t \in \mathbb{R}$ , 这实际上形成了一条由  $\mathbf{z}$  出发的轨道. 对于不同的初值  $\mathbf{z}$ , 自然可能产生不同的轨道. 所有这些轨道组成“相空间”。“流”的意思自然是指  $t$  在  $\mathbb{R}$  里变动。

◀

$$\begin{aligned}
& \frac{d}{dt} \left\{ \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top J \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right] \right\} \\
&= \left[ \frac{d}{dt} \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top J \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right] + \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top J \left[ \frac{d}{dt} \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right] \\
&= \left[ \frac{\partial}{\partial \mathbf{z}} \frac{dg^t(\mathbf{z})}{dt} \right]^\top J \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right] + \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top J \left[ \frac{\partial}{\partial \mathbf{z}} \frac{dg^t(\mathbf{z})}{dt} \right] \\
&= \left[ \frac{\partial}{\partial \mathbf{z}} J^{-1} \nabla H(g^t(\mathbf{z})) \right]^\top J \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right] + \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top J \left[ \frac{\partial}{\partial \mathbf{z}} J^{-1} \nabla H(g^t(\mathbf{z})) \right] \\
&= \left[ J^{-1} H_{\mathbf{z}\mathbf{z}}(g^t(\mathbf{z})) \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top J \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right] + \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top J \left[ J^{-1} H_{\mathbf{z}\mathbf{z}}(g^t(\mathbf{z})) \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right] \\
&= \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top H_{\mathbf{z}\mathbf{z}}(g^t(\mathbf{z})) J J \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right] + \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top J J^{-1} H_{\mathbf{z}\mathbf{z}}(g^t(\mathbf{z})) \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \\
&= - \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top H_{\mathbf{z}\mathbf{z}}(g^t(\mathbf{z})) \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right] + \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top H_{\mathbf{z}\mathbf{z}}(g^t(\mathbf{z})) \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \\
&= O_{2n} \text{ (} 2n \text{ 阶零方阵)},
\end{aligned}$$

于是,  $\forall t \in \mathbb{R}$ ,

$$\left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top J \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right] \equiv \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top J \left[ \frac{\partial g^t(\mathbf{z})}{\partial \mathbf{z}} \right] \Big|_{t=0} = \left[ \frac{\partial \mathbf{z}}{\partial \mathbf{z}} \right]^\top J \left[ \frac{\partial \mathbf{z}}{\partial \mathbf{z}} \right] = J.$$

▶