

Предел числовой последовательности

Определение. Число $A \in \mathbb{R}$ называется пределом числовой последовательности $\{x_n\}$, если для любой окрестности $V(A)$ точки A существует такой номер N (выбираемый в зависимости от $V(A)$), что все члены последовательности, номера которых больше N , содержатся в указанной окрестности точки A .

$$\left(\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = A\right) := \forall V(A) \exists N \in \mathbb{N} \forall n > N (x_n \in V(A)) \quad (1)$$

и соответственно

$$\left(\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = A\right) := \forall \varepsilon > 0 \exists N \in \mathbb{N} \forall n > N (|x_n - A| < \varepsilon). \quad (2)$$

Предел функции

Определение. Итак, число A называется пределом функции $f : E \rightarrow \mathbb{R}$ при x , стремящемся по множеству E к точке a (предельной для E), если для любой окрестности точки A найдется проколота окрестность точки a в множестве E , образ которой при отображении $f : E \rightarrow \mathbb{R}$ содержится в заданной окрестности точки A .

$$(\lim_{E \ni x \rightarrow a} f(x) = A) := \forall V_{\mathbb{R}}(A) \exists \dot{U}_E(a) (f(\dot{U}_E(a)) \subset V_{\mathbb{R}}(A)) \quad (3)$$

Замечательные пределы

Первый замечательный предел:

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin x}{x} = 1 \quad (4)$$

Второй замечательный предел:

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{x}\right)^x = e. \quad (5)$$

Разложение функции в ряд Тейлора

$$P_n(x_0; x) = P_n(x) = f(x_0) + \frac{f'(x_0)}{1!}(x - x_0) + \dots + \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!}(x - x_0)^n \quad (6)$$

Определение. Алгебраический полином, заданный соотношением (6), называется полиномом Тейлора¹ порядка n функции $f(x)$ в точке x_0 .

Нас будет интересовать величина

$$f(x) - P_n(x_0; x) = r_n(x_0; x) \quad (7)$$

уклонение полинома $P_n(x)$ от функции $f(x)$, называется часто остатком, точнее, n -м остатком или n -м остаточным членом формулы Тейлора:

$$f(x) = f(x_0) + \frac{f'(x_0)}{1!}(x - x_0) + \dots + \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!}(x - x_0)^n + r_n(x_0; x) \quad (8)$$

Также давайте разложим наиболее часто используемые функции по формуле (8):

$$e^x = 1 + \frac{1}{1!}x + \frac{1}{2!}x^2 + \frac{1}{3!}x^3 + \dots + \frac{1}{n!}x^n + O(x^{n+1}) \quad (9)$$

$$\cos x = 1 - \frac{1}{2!}x^2 + \frac{1}{4!}x^4 - \frac{1}{6!}x^6 + \dots + \frac{(-1)^k}{2k!}x^{2k} + O(x^{2k+2}) \quad (10)$$

$$\sin x = x - \frac{1}{3!}x^3 + \frac{1}{5!}x^5 - \frac{1}{7!}x^7 + \dots + \frac{(-1)^k}{(2k+1)!}x^{2k+1} + O(x^{2k+3}) \quad (11)$$

$$\ln(1+x) = x - \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{3}x^3 - \frac{1}{4}x^4 + \dots + \frac{(-1)^{n-1}}{n}x^n + O(x^{n+1}) \quad (12)$$

¹Б. Тейлор (1685 - 1731) – английский математик

Интеграл Римана

Определение. Функция f называется интегрируемой по Риману на отрезке $[a, b]$, если для нее существует указанный в пункте () предел интегральных сумм при $\lambda(P) \rightarrow 0$ (т.е. если для нее определен интеграл Римана).

Множество всех функций, интегрируемых по Риману на отрезке $[a, b]$, будет обозначаться через $\mathfrak{R}[a, b]$.

$$\int_a^b f(x)dx := \lim_{\lambda(P) \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n f(\xi_i) \Delta x_i$$

Формула Тейлора

Теорема. Если функция $f : U(x) \rightarrow \mathbb{R}$ определена и принадлежит классу $C^{(n)}(U(x); \mathbb{R})$ в окрестности $U(x) \subset \mathbb{R}^m$, а отрезок $[x, x+h]$ полностью содержится в $U(x)$, то имеет место равенство

$$\begin{aligned} & f(x^1 + h^1, \dots, x^m + h^m) - f(x^1, \dots, x^m) = \\ &= \sum_{k=1}^{n-1} \frac{1}{k!} (h^1 \delta_1 + \dots + h^m \delta_m)^k f(x) + r_{n-1}(x; h), \end{aligned}$$

где

$$r_{n-1}(x; h) = \int_0^1 \frac{(1-t)^{n-1}}{(n-1)!} (h^1 \delta_1 + \dots + h^m \delta_m)^n f(x + th) dt \quad (13)$$

Интеграл по гладкой поверхности

Определение. (интеграла от k -формы ω по заданной картой $\varphi : I \rightarrow S$ гладкой k -мерной поверхности).

$$\int_S \omega := \lim_{\lambda(P) \rightarrow 0} \sum_i \omega(x_i)(\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_k) = \lim_{\lambda \rightarrow 0} \sum_i (\varphi * \omega)(\tau_i)(\tau_1, \dots, \tau_k).$$

Если применить это определение к k -форме $f(t)dt^1 \wedge \dots \wedge dt^k$ на I (когда φ – тождественное отображение), то очевидно, получим, что:

$$\int_I f(t)dt^1 \wedge \dots \wedge dt^k = \int_I f(t)dt^1 \dots dt^k.$$

Таким образом, из () следует, что

$$\int_{S=\varphi(I)} \omega = \int_I \varphi * \omega, \quad (14)$$

а последний интеграл, как видно из равенства (), сводится к обычному кратному интегралу от соответствующей форме $\varphi * \omega$ функции f на промежутке I .

Формула Стокса в \mathbb{R}^3

Утверждение. Пусть S – ориентированная кусочно гладкая компактная двумерная поверхность с краем δS , лежащая в области $G \subset \mathbb{R}^3$, в которой задана гладкая 1-форма $\omega = P dx + Q dy + R dz$. Тогда имеет место соотношение

$$\begin{aligned} \int_{\delta S} P dx + Q dy + R dz = \iint_S \left(\frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z} \right) dy \wedge dz + \\ + \left(\frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x} \right) dz \wedge dx + \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx \wedge dy, \end{aligned}$$

где ориентация края δS берется согласованной с ориентацией поверхности S .

Алгебра форм

Пусть X - линейное пространство, а $F^k : X^k \rightarrow \mathbb{R}$ - вещественнозначная k -форма на X . Если e_1, \dots, e_n - базис в X , а $x_1 = x^{i_1} e_{i_1}, \dots, x_k = x^{i_k} e_{i_k}$ - разложение векторов $x_1, \dots, x_k \in X$ по этому базису, то в силу линейности F_k по каждому аргументу

$$F^k(x_1, \dots, x_k) = F^k(x_1^{i_1} e_{i_1}, \dots, x_k^{i_k} e_{i_k}) = F^k(e_{i_1}, \dots, e_{i_k}) x^{i_1} \cdot \dots \cdot x^{i_k} = a_{i_1 \dots i_k} x^{i_1} \cdot x^{i_k}. \quad (15)$$

График функции $f(x) = \sin \frac{1}{x}$



Аксиоматика и некоторые общие свойства множества действительных чисел

Определение. Множество \mathbb{R} называется множеством действительных (вещественных) чисел, а его элементы – действительными (вещественными) числами, если выполнен следующий комплекс условий, называемый аксиоматикой вещественных чисел:

(I) Аксиомы сложения. Определено отображение (операции сложения)

$$+ : \mathbb{R} \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

сопоставляющее каждой упорядоченной паре (x, y) элементов x, y из \mathbb{R} некоторый элемент $x + y \in \mathbb{R}$, называемый суммой x и y . При этом выполнены следующие условия:

1₊. Существует нейтральный элемент 0 (называемый в случае сложения нулем):

$$\exists 0 \forall x : x + 0 = x.$$

2₊. Для любого элемента $x \in \mathbb{R}$ имеется элемент $-x \in \mathbb{R}$, называемый противоположным к x , такой, что

$$x + (-x) = (-x) + x = 0.$$

3₊. Операция $+$ ассоциативна, т.е. для любых элементов $x, y, z \in \mathbb{R}$ выполнено

$$x + (y + z) = (x + y) + z.$$

4₊. Операция $+$ коммутативна, т.е. для любых элементов $x, y \in \mathbb{R}$ выполнено

$$x + y = y + x$$

(II) Аксиомы умножения. Определено отображение (операция умножения)

$$\bullet : \mathbb{R} \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R},$$

сопоставляющее каждой упорядоченной паре (x, y) элементов $x, y \in \mathbb{R}$ некоторый элемент $x \cdot y \in \mathbb{R}$, называемый произведением x и y , причем так, что выполнены следующие условия:

1_•. Существует нейтральный элемент $1 \in \mathbb{R} \setminus 0$ (называемый в случае умножения единицей) такой, что

$$\exists 1 \forall x : x \cdot 1 = x.$$

2_•. Для любого элемента $x \in \mathbb{R} \setminus 0$ имеется элемент $x^{-1} \in \mathbb{R}$, называемый обратным, такой, что

$$x \cdot x^{-1} = x^{-1} \cdot x = 1.$$

3_•. Операция \bullet ассоциативна, т.е. для любых $x, y, z \in \mathbb{R}$

$$x \cdot (y \cdot z) = (x \cdot y) \cdot z.$$

4_•. Операция \bullet коммутативна, т.е. для любых $x, y \in \mathbb{R}$

$$x \cdot y = y \cdot x.$$

Заметим, что по отношению к операции умножения множество $\mathbb{R} \setminus 0$, как можно проверить, является (мультипликативной) группой.

Умножение матриц

Теорема 1. Произведение $\varphi A \varphi B$ двух линейных отображений с матрицами A и B является линейным отображением с матрицей $C = AB$. Другими словами

$$\varphi A \varphi B = \varphi AB. \quad (16)$$

Мы можем забыть о линейных отображениях и находить произведение AB двух произвольных матриц A, B , имея в виду, однако, что символ AB имеет смысл только в том случае, когда число столбцов в матрице A совпадает с числом строк в матрице B . Именно при этом условии выполняется правило умножения i -й строки $A_{(i)}$ на j -й столбец $B^{(j)}$, согласно которому

$$A_{(i)} B^{(j)} = (a_{i1}, \dots, a_{is}) [b_{1j}, \dots, b_{sj}] \quad (17)$$

Следствие. Умножение матриц ассоциативно:

$$A(BC) = (AB)C \quad (18)$$

Действительно, произведение матриц соответствует произведению линейных отображений (теорема 1 и соотношение 16). К тому же результату можно прийти вычислительным путём, используя непосредственно соотношение (17). \square

Обратим ещё внимание на так называемые законы дистрибутивности:

$$(A + B)C = AC + BC, \quad D(A + B) = DA + DB \quad (19)$$

где A, B, C, D – произвольные матрицы размеров соответственно $m \times s, m \times s, s \times n, n \times m$.

Действительно, полагая $A = (a_{ij}), B = (b_{ij}), C = (c_{ij})$, мы получим для любых i, j равенство (используя дистрибутивность в \mathbb{R})

$$\sum_{k=1}^n (a_{ik} + b_{ik}) c_{kj} = \sum_{k=1}^n a_{ik} c_{kj} + \sum_{k=1}^n b_{ik} c_{kj}, \quad (20)$$

левая часть которого дает элемент g_{ij} матрицы $(A + B)C$, а правая – элементы h_{ij} и h'_{ij} матриц AC и соответственно BC . Второй закон дистрибутивности (19) проверяется совершенно аналогично.

Транспонирование матриц

Будем говорить, что матрицы

$$A = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{vmatrix}, \quad A^T = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{21} & \dots & a_{m1} \\ a_{12} & a_{22} & \dots & a_{m2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \dots & a_{mn} \end{vmatrix} \quad (21)$$

размеров $m \times n$ и $n \times m$ соответственно получаются друг из друга транспонированием – заменой строк на столбцы, а столбцов на строки.

Инварианты линейных групп

Линейной группой степени n мы, как обычно, называем любую подгруппу в $GL(n, P)$, где P – некоторое поле. В дальнейшем можно считать $P = \mathbb{R}$ или $P = \mathbb{C}$. Если G – абстрактная группа и $\Phi : G \rightarrow GL(n, \mathbb{C})$ – её линейное представление, то пару (G, Φ) мы тоже будем называть линейной группой. Линейные преобразования Φ_g действуют на столбцы переменных x_1, \dots, x_n :

$$\begin{pmatrix} \Phi_g(x_1) \\ \vdots \\ \Phi_g(x_n) \end{pmatrix} = \Phi_g \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \quad (22)$$

Они переводят любую форму (однородный многочлен) f степени m снова в форму степени m :

$$(\widetilde{\Phi_g} f)(x_1, \dots, x_n) = f(\Phi_{g^{-1}}(x_1), \dots, \Phi_{g^{-1}}(x_n)). \quad (23)$$

Определение. Форма $f \in P_m$, остающаяся неподвижной при действии $\widetilde{\Phi_g}$ (т.е. $\widetilde{\Phi_g} f = f \ \forall g \in G$), называется (целым) инвариантом степени m линейной группы (G, Φ) .

Начала тензорного исчисления

1. Понятие то тензорах. Разумной общности можно достичь, ограничившись лишь полилинейными отображениями некоторого специального вида.

Определение. Пусть \mathfrak{R} – поле, V – векторное пространство над \mathfrak{R} , V^* – сопряженное к V пространство, p и q – целые числа ≥ 0 ,

$$V^p \times (V^*)^q = \underbrace{V \times \dots \times V}_p \times \underbrace{V^* \times \dots \times V^*}_q \quad (24)$$

– декартово произведение p экземпляров пространства V и q экземпляров пространства V^* . Всякое $(p+q)$ – линейное отображение

$$f : V^p \times (V^*)^q \rightarrow \mathfrak{R} \quad (25)$$

называется тензором на V типа (p, q) и валентности (или ранга) $p+q$.

2. Произведение тензоров. Вначале пусть

$$f : V_1 \times \dots \times V_r \rightarrow \mathfrak{R} \quad g : W_1 \times \dots \times W_s \rightarrow \mathfrak{R} \quad (26)$$

– произвольные полилинейные формы. Это значит, что V_i, W_j – никак не связанные друг с другом векторные пространства.

Определение. Под тензорным произведением f и g понимают отображение

$$f \otimes g : V_1 \times \dots \times V_r \times W_1 \times \dots \times W_s \rightarrow \mathfrak{R}, \quad (27)$$

Определенное формулой

$$(f \otimes g)(v_1, \dots, v_r; w_1, \dots, w_s) = f(v_1, \dots, v_r)g(w_1, \dots, w_s). \quad (28)$$

Существенно подчеркнуть, что переменные V_i независимы от переменных W_j .

Резюмируем сказанное:

- 1 \otimes операция умножения \otimes определена для тензоров произвольных типов;
- 2 \otimes валентность произведения равна сумме валентностей сомножителей;
- 3 \otimes тензорное произведение ассоциативно и дистрибутивно, но не коммутативно.

Дифференциальное исчисление. Основные теоремы.

Теорема. Пусть $f : U(x_0) \rightarrow \mathbb{R}$ – функция класса $C^{(2)}(U(x_0); \mathbb{R})$, определенная в окрестности $U(x_0) \subset \mathbb{R}^m$ точки $x_0 = (x_0^1, \dots, x_0^m) \in \mathbb{R}$, и пусть x_0 – критическая точка этой функции f .

Если в тейлоровском разложении

$$f(x_0^1 + h^1, \dots, x_0^m + h^m) = f(x_0^1, \dots, x_0^m) + \frac{1}{2!} \sum_{i,j=1}^m \frac{\delta^2 f}{\delta x^i \delta x^j}(x_0) h^i h^j + o(\|h\|^2) \quad (29)$$

функции в точке x_0 квадратичная форма

$$\sum_{i,j=1}^m \frac{\delta^2 f}{\delta x^i \delta x^j}(x_0) h^i h^j \equiv \delta_{ij} f(x_0) h^i h^j \quad (30)$$

- а) знакоопределена, то в точке x_0 функция имеет локальный экстремум, который является строгим локальным минимумом, если квадратичная форма (30) положительно определена, и строгим локальным максимумом, если она отрицательно определена;
- б) может принимать значения разных знаков, то в точке x_0 функция экстремума не имеет.

◀ Пусть $h \neq 0$ и $x_0 + h \in U(x_0)$. Представим соотношение (29) в виде

$$f(x_0 + h) - f(x_0) = \frac{1}{2!} \|h\|^2 \left[\sum_{i,j=1}^m \frac{\delta^2 f}{\delta x^i \delta x^j}(x_0) \frac{h^i}{\|h\|} \frac{h^j}{\|h\|} + o(1) \right] \quad (31)$$

где $o(1)$ есть величина, бесконечно малая при $h \rightarrow 0$

Из (31) видно, что знак разности $f(x_0 + h) - f(x_0)$ полностью определяется знаком величины, стоящей в квадратных скобках. Этой величиной мы теперь и займемся.

Теорема о определителях квадратной матрицы

Теорема. Определители любой квадратной матрицы A и транспонированной к ней матрицы A^T совпадают:

$$\det A^T = \det A \quad (32)$$

Доказательство. Положив $A = (a_{ij})$, $A^T = (a'_{ij})$, где $a'_{ij} = a_{ji}$, и заметив, что $k = \pi(\pi^{-1}k)$ для любой перестановки $\pi \in S_n$ и для любого номера $k \in \{1, 2, \dots, n\}$, мы видим, что упорядочение множителей произведения $a'_{1,\pi_1} \dots a'_{n,\pi_n}$ в соответствии с перестановкой π^{-1} дает

$$a'_{1,\pi_1} \dots a'_{n,\pi_n} = a'_{\pi^{-1}1, \pi(\pi^{-1}1)} \dots a'_{\pi^{-1}n, \pi(\pi^{-1}n)} = a'_{\pi^{-1}1, 1} \dots a'_{\pi^{-1}n, n} = a_{1, \pi^{-1}1} \dots a_{n, \pi^{-1}n}. \quad (33)$$

Если учесть ещё, что $\varepsilon_\pi = \varepsilon_{\pi^{-1}}(\varepsilon_\pi \varepsilon_{\pi^{-1}} = \varepsilon_{\pi\pi^{-1}} = \varepsilon_e = 1)$, а $\{\pi^{-1} \mid \pi \in S_n\} = \{\pi \mid \pi \in S_n\}$ (поскольку $\pi \mapsto \pi^{-1}$) – биективное отображение из S_n в S_n), то по формуле нахождения определителя матрицы имеем

$$\det A^T = \sum_{\pi \in S_n} \varepsilon_\pi a'_{1, \pi^{-1}1} \dots a'_{n, \pi^{-1}n} = \sum_{\sigma \in S_n} \varepsilon_\sigma a_{1, \sigma_1} \dots a_{n, \sigma_n} = \det A \quad (34)$$

Организация стандартной библиотеки C++

Средства стандартной библиотеки определены в пространстве имен *std* и расположены в некотором наборе заголовочных файлов, реализующих большую часть этих средств. Перечисление этих заголовочных файлов дает представление о стандартной библиотеке и поясняет направление ее рассмотрение.

Ниже в данном разделе мы приводим список заголовочных файлов стандартной библиотеки, сгруппированный по функциональности, и сопровождаемый краткими пояснениями.

Стандартный заголовочный файл, начинающийся на букву *s*, эквивалентен соответствующему заголовочному файлу стандартной библиотеки языка C. Для каждого файла *<X.h>*, определяющего часть стандартной библиотеки языка C в глобальном пространстве имен и в пространстве имен *std*, имеется заголовочный файл *<cX>*, определяющий те же имена исключительно в пространстве имен *std*.

Контейнеры	
<i><array></i>	одномерный массив элементов <i>T</i> , в количестве <i>N</i>
<i><vector></i>	одномерный динамический массив элементов <i>T</i>
<i><list></i>	двусвязный список элементов <i>T</i>
<i><deque></i>	двусторонняя очередь элементов <i>T</i>
<i><stack></i>	стек элементов <i>T</i>
<i><map></i>	упорядоченный ассоциативный контейнер элементов <i>T</i>
<i><set></i>	множество элементов <i>T</i>
<i><bitset></i>	множество булевских переменных

Ассоциативные контейнеры *multimap* и *multiset* находятся в файлах *<map>* и *<set>*, соответственно. Контейнер *priority map* объявляется в *<queue>*.

Комплексные числа

Подобно тому, как в области \mathbb{Q} рациональных чисел алгебраическое уравнение $x^2 = 2$ не имело решений, уравнение $x^2 = -1$ не имеет решений в области действительных чисел \mathbb{R} , и подобно тому, как вводя внешний по отношению к \mathbb{Q} символ $\sqrt{2}$ в качестве решения уравнения $x^2 = 2$, мы увязываем его с операциями в \mathbb{Q} и получаем новые числа вида $r_1 + \sqrt{2}r_2$, где $r_1, r_2 \in \mathbb{Q}$, можно ввести символ i в качестве решения уравнения $x^2 = -1$ и связать это внешнее по отношению к \mathbb{R} число i с действительными числами и арифметическими операциями в \mathbb{R} .

Реализуем теперь намеченную программу.

а. Алгебраическое расширение поля \mathbb{R} . Итак, вводим (следуя обозначению Эйлера) новое число i – мнимую единицу, такое что $i^2 = -1$.

Взаимодействие i с действительными числами должно состоять в том, что можно умножать i на числа $y \in \mathbb{R}$, т.е. необходимо появляются числа вида iy , и складывать такие числа с вещественными, т.е. появляются числа вида $x + iy$, где $x, y \in \mathbb{R}$.

Если мы хотим, чтобы на множестве объектов вида $x + iy$, которые мы вслед за Гауссом назовем *комплексными числами*, были определены привычные операции коммутативного сложения и коммутативного умножения, дистрибутивного относительно сложения, то необходимо положить по определению, что

$$(x_1 + iy_1) + (x_2 + iy_2) := (x_1 + x_2) + i(y_1 + y_2) \quad (35)$$

и

$$(x_1 + iy_1) \cdot (x_2 + iy_2) := (x_1x_2 - y_1y_2) + i(x_1y_2 + x_2y_1). \quad (36)$$

Два комплексных числа $x_1 + iy_1, x_2 + iy_2$ считаются равными в том и только в том случае, когда $x_1 = x_2$ и $y_1 = y_2$.

Отождествим числа $x \in \mathbb{R}$ с числами вида $x + i \cdot 0$, а i – с числом $0 + i \cdot 1$. Роль нуля в множестве комплексных чисел, как видно из (35), играет число $0 + i \cdot 0 = 0 \in \mathbb{R}$, роль единицы, как видно из (36), – числа $1 + i \cdot 0 = 1 \in \mathbb{R}$.

Из свойства вещественных чисел и определений (35), (36) следует, что множество комплексных чисел является полем, содержащим \mathbb{R} в качестве подполя.

б. Геометрическая интерпретация поля \mathbb{C} . Комплексное число $z = x + iy$ мы можем отождествить с упорядоченной парой (x, y) действительных чисел, называемых соответственно действительной частью и мнимой частью комплексного числа z (обозначения: $x = \operatorname{Re} z, y = \operatorname{Im} z$ ²)

Но тогда, считая пару (x, y) декартовыми координатами точки плоскости $\mathbb{R}^2 = \mathbb{R} \times \mathbb{R}$, можно отождествить комплексные числа с точками этой плоскости или с двумерными векторами с координатами (x, y) .

В такой векторной интерпретации покоординатное сложение (35) комплексных чисел соответствует правилу сложения векторов. Кроме того, такая интерпретация естественно приводит также к понятию модуля $|z|$ комплексного числа z как модуля или длины соответствующего ему вектора (x, y) , т.е.

$$|z_1 - z_2| = \sqrt{(x_1 - x_2)^2 + (y_1 - y_2)^2}. \quad (37)$$

²От лат. *realis* (вещественный) и *imaginarius* (мнимый).

Таблица производных основных функций

Функция $f(x)$	Производная $f'(x)$	Ограничения на область изменения аргумента $x \in \mathbb{R}$
1. C (const)	0	
2. x^a	ax^{a-1}	$x > 0$ при $a \in \mathbb{R}$ $x \in \mathbb{R}$ при $a \in \mathbb{N}$
3. a^x	$a^x \ln a$	$x \in \mathbb{R} (a > 0, a \neq 1)$
4. $\log_a x $	$\frac{1}{x \ln a}$	$x \in \mathbb{R} \setminus 0 (a > 0, a \neq 1)$
5. $\sin x$	$\cos x$	
6. $\cos x$	$-\sin x$	
7. $\tan x$	$\frac{1}{\cos^2 x}$	$x \neq \frac{\pi}{2} + \pi k, \quad k \in \mathbb{Z}$
8. $\operatorname{ctg} x$	$-\frac{1}{\sin^2 x}$	$x \neq \pi k, \quad k \in \mathbb{Z}$

Хранение одного из нескольких выбранных типов в контейнере или переменной

Объединения (union) C++03 могут содержать только очень простые типы под названием **простая структура данных (POD)**. Например в C++03 нельзя хранить `std::string` или `std::vector` в объединении.

Вы знаете о концепции **Неограниченных объединений (unrestricted unions)** в C++11? Позвольте мне кратко рассказать вам о них. C++11 ослабляет требования для объединений, но вы должны сами управлять созданием и уничтожением не-POD-типов. Вы должны вызывать конструирование или уничтожение по месту (in-place construction/destruction) и запомнить, какой тип хранится в объединении. Огромный объем работы, не так ли?

Можно ли в C++03 получить переменную, которая ведет себя как неограниченное объединение C++ и которая управляет временем жизни объекта, запоминая его тип?

Подготовка...

Мы будем работать с библиотекой header-only, которая проста в использовании. Все, что требуется для этого рецепта, - базовые знания C++.

Как это делается...

Позвольте представить вам библиотеку `Boost.Variant`.

1. Библиотека `Boost.Variant` может хранить любые типы, указанные во время компиляции. Она также управляет созданием или уничтожением по месту, и ей даже не требуется стандарт C++11:

```
#include <boost/variant.hpp>
#include <iostream>
#include <vector>
#include <string>

int main() {
    typedef boost::variant<int, const char* std::string> my_var_t;
    std::vector<my_var_t> some_values;
    some_values.push_back(10);
    some_values.push_back("Hello, _there!");
    some_values.push_back(std::string("Wow!"));

    std::string& s = boost::get<std::string>(some_values.back());
    s += "_That_is_great\n";

    std::cout << s << '\n';
    return 0;
}
```

Здорово, правда?

2. `Boost.Variant` не имеет пустого состояния, но у нее есть функция `empty()`, которая бесполезна и всегда возвращает значение `false`. Если вам нужно представить пустое состояние, просто добавьте простой тип первым шаблонным параметром

`boost::variant`. Если `Boost.Variant` содержит этот тип, интерпретируйте его как пустое состояние. Вот пример, в котором мы будем использовать тип `boost::blank` для представления пустого состояния:

```
void example1() {
    // The default constructor creates an instance of boost::blank.
    boost::variant<boost::blank, int, const char*, std::string> var;

    // The which() method returns the index of the type currently
    // contained in the variant.
    assert(var.which() == 0); // boost::blank

    var = "Hello ,_dear_reader";
    assert(var.which() != 0);
}
```

3. Можно получить значение из `boost::variant`, используя два подхода:

```
void example2() {
    boost::variant<int, std::string> variable(0);

    //When using the method below, an exception may be thrown
    // boost::bad_get, if the actual value in variable is not int
    int s1 = boost::get<int>(variable);

    // If the actual value in the variable is not an int,
    // NULL will be returned
    int* s2 = boost::get<int>(&variable);
}
```

Как это работает...

Класс `boost::variant` содержит массив байтов и хранит значения в этом массиве. Размер массива определяется во время компиляции путем применения функции `sizeof` и функции для определения выравнивания (alignment) каждого из типов шаблонов. При присваивании или создании класса `boost::variable` предыдущее значение уничтожается по месту, а новое значение создается поверх массива байтов с использованием оператора `placement new`.

Дополнительно...

`Boost.Variant` обычно не выделяет память динамически и не требует RTTI. Это чрезвычайно быстрая библиотека, и она широко используется другими библиотеками Boost. Для достижения максимальной производительности убедитесь, что в шаблонном списке типов в первой позиции указан простой тип (POD), `boost::variant` использует rvalue-ссылки C++11, если они доступны в вашем компиляторе.

Библиотека `Boost.Variant` является частью стандартна c++17, `std::variant` имеет некоторые отличия от `Boost.Variant`

Вставка картинок



Рис. 1: Картинка из статьи про SSH

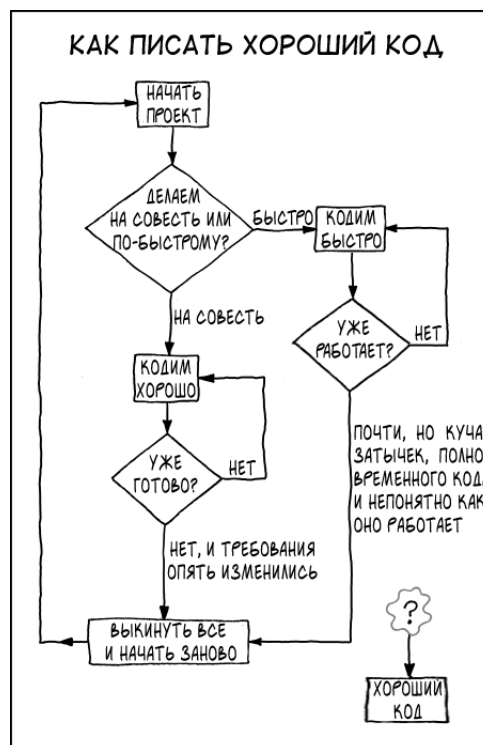


Рис. 2: Картинка о том, как писать хороший код :D

Прямоугольная матрица

Пусть есть два конечных множества:

- Номера строк: $M = \{1, 2, \dots, m\}$;
- номера столбцов $N = \{1, 2, \dots, n\}$, где $m, n \in \mathbb{N}$.

Назовём матрицей A размера $m \times n$ (читается m на n) (m - **строк**, n - **столбцов**) с элементами из некоторого кольца или поля \mathcal{K} отображение вида $A : M \times N \rightarrow \mathcal{K}$. Матрица записывается как

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & a_{ij} & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}, \quad (38)$$

где элемент матрицы $a_{ij} = a(i, j)$ находится на пересечении i -й строки и j -го столбца.

- i -я строка матрицы $A(i,) = (a_{i1} \ a_{i2} \ \cdots \ a_{in})$;

- j -й столбец матрицы $A(, j) = \begin{pmatrix} a_{1j} \\ a_{2j} \\ \vdots \\ a_{mj} \end{pmatrix}$.

При этом количество элементов матрицы равно $m \cdot n$.

- каждую строку матрицы можно интерпретировать как вектор в n -мерном координатном пространстве \mathcal{K}^n ;
- каждый столбец матрицы – как вектор в m -мерном координатном пространстве \mathcal{K}^m .

Сама матрица естественным образом интерпретируется как вектор в пространстве \mathcal{K}^{mn} , имеющем размерность mn . Это позволяет ввести покомпонентное сложение матриц и умножение матрицы на число (см. ниже); что касается матричного умножения, то оно существенным образом опирается на прямоугольную структуру матрицы.

Обозначения

Если необходимо дать развёрнутое представление матрицы в виде таблицы, то используют запись вида

$$\begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1j} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{i1} & \cdots & a_{ij} & \cdots & a_{in} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mj} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}, \quad \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1j} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{i1} & \cdots & a_{ij} & \cdots & a_{in} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mj} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}, \quad \left\| \begin{array}{ccccc} a_{11} & \cdots & a_{1j} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{i1} & \cdots & a_{ij} & \cdots & a_{in} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mj} & \cdots & a_{mn} \end{array} \right\|$$

Можно встретить как обозначения с круглыми скобками «(...)», так и обозначения с квадратными скобками «[...]». Реже можно встретить обозначения с двойными прямыми линиями «||...||».

Рекуррентное перечисление файлов в каталоге

Существуют функции и классы стандартной библиотеки для чтения и записи данных в файлы. Но до появления C++17 в ней не было функций вывода списка файлов в каталоге, получения типа файла или получения прав доступа к файлу.

Давайте посмотрим, как можно исправить эту несправедливость с помощью Boost. Мы будем создавать программу, которая перечисляет имена файлов, находящихся в выбранной директории, а также в её подкаталогах.

Подготовка

Знание основ C++ более чем достаточно для использования этого рецепта. Этот рецепт требует линковки с библиотеками `boost_system` и `boost_filesystem`.

Как это делается?

Этот рецепт посвящен переносимым оберткам для работы с файловой системой.

```
#include <iostream>
#include <boost/filesystem.hpp>

int main() {
    boost::filesystem::recursive_directory_iterator begin("./");
    boost::filesystem::recursive_directory_iterator end;

    for (; begin != end; begin++) {
        std::cout << *begin << std::endl;
    }
    return 0;
}
```

Готово. Теперь, если мы запустим программу, она выведет что-то вроде этого:

```
"/a.out"
"/ex1.cpp"
```

Как это работает...

Функции и классы `Boost.Filesystem` просто оборачивают системные вызовы для работы с файлами.

Обратите внимание на использование знака `"/."`. Системы POSIX используют косую черту для указания путей; Windows по умолчанию использует обратную косую черту. Тем не менее Windows также понимает косую черту, а даже если бы не понимала, то библиотека Boost позаботилась бы о неявном преобразовании формата пути.

Дополнительно...

`Boost.Filesystem` является частью C++17. Все содержимое в C++17 находится в одном заголовочном файле `<filesystem>` в пространстве имен `std::filesystem::`. Версия `<filesystem>` стандартной библиотеки несколько отличается от Boost-версии, в основном за счет использования перечислений с областью видимости (`enum class` там), где Boost.Filesystem использовала просто перечисления без области видимости.

Список литературы

- [1] Владимир Антонович Зорич. *Математический анализ. Часть I.* 2020, с. 564. ISBN: 978-5-4439-4030-4.
- [2] Владимир Антонович Зорич. *Математический анализ. Часть II.* 2019, с. 675. ISBN: 978-5-4439-1303-2.
- [3] Алексей Иванович Кострыкин. *Введение в алгебру. Основы Алгебры. Часть I.* 2020, с. 272. ISBN: 978-5-4439-4116-5.
- [4] Антон А. Полухин. *Разработка приложений на C++ с использованием Boost. Рецепты, упрощающие разработку вашего приложения.* 2020, с. 346. ISBN: 987-5-97060-868-5.
- [5] Бьерн Страуструп. *Язык программирования C++.* 2020, с. 1136. ISBN: 978-5-7989-0425-9.