



武漢理工大學
WUHAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

机械工程中的数值方法基础

Numerical Solution Methods for Engineering Analysis

第一章 绪论



日期：2026/6/1

目录 / Contents



武汉理工大学
WUHAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

01

课程简介

02

误差分析

- 《数值分析（第四版）》，李庆扬、王能超、易大义，清华大学出版社，2001.
- 《数值分析（第五版）》，李庆扬、王能超、易大义，清华大学出版社，2008.

教师信息

- 吴姝 副教授 wushu@whut.edu.cn **13554185819**
- 沈嘉禾 副教授 jiahe.shen@whut.edu.cn **18872277195**

机械工程中的数值方法基础

Numerical Solution Methods for Engineering Analysis

数值分析、计算方法 (numeric analysis)

研究数学问题的计算机 (数值) 解



针对实际问题应用有关科学知识和数学理论，建立数学模型这一过程，通常作为**应用数学**的研究对象，而根据数学模型提出求解的数值计算方法，直到编出程序上机算出结果这一过程，则是**计算数学**的研究对象，也是**数值分析**的研究对象。

- 是研究用计算机解决数学问题的数值方法及其理论，它的内容包括函数的数值逼近、数值微分与数值积分、非线性方程数值解、数值线性代数、微分方程数值解等，它们都是以数学问题为研究对象。
- 是数学的一个分支，只是它不像纯数学那样只研究数学本身的理论，而是把理论与计算紧密结合起来，着重研究数学问题的数值方法及其理论。

研究适合计算机使用的、满足精度要求的、计算省时间的有效算法及其相关的理论；在实现这些算法时往往还要根据计算机容量、字长、速度等指标，研究具体求解步骤和程序设计技巧；有的方法在理论上虽不够严格，但通过实际计算、对比分析等手段，只要能证明它们是行之有效的方法，也应采用。

特点

- 面向计算机，算法只能包括加、减、乘、除运算和逻辑运算
- 有可靠的理论分析，能任意逼近并达到精度要求，保证收敛性和数值稳定性
- 有好的计算复杂性，时间复杂性好是指节省时间，空间复杂性好是指节省存储量
- 有数值实验，通过数值实验证明它是行之有效的

应用

工科专业（如信息、机械、航空航天、土木水利、人工智能）

解决各种问题都需要很多数学手段

—— 需要利用计算机来求解这些数学问题

几个数值计算应用的例子

学了数学课后，为什么还要学习这门课？

1. 水库储水量测算
2. 经济增长预测（从历年数据总计规律）
3. 信号（图像）变换（数据压缩）与反变换
4. 卫星发射设计与控制

产生误差！

误差需要控制在应用需求的范围内

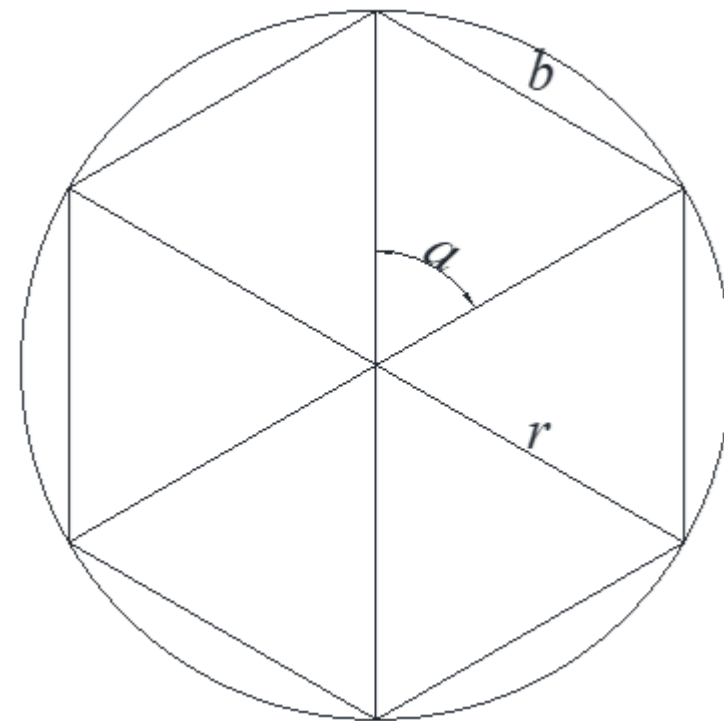
共同特点：

数学模型 \leftrightarrow 计算

连续情形 数字化（离散）

求圆的周长 ($r=1$)

1. 方法：用内接 n 等边多边形来近似圆
2. 是否能收敛到圆
3. $n=m$ 时误差有多大？（建立误差分析公式）
4. 计算机存储误差的影响（误差累积，如何计算？）



课程内容

1. 函数的逼近：插值、最佳逼近、拟合
2. 数值积分、微分
3. 线性代数方程组求解
4. 非线性方程求解

问题：与 **Matlab** 等工具相比，本课程的意义？

1. 要知其然，还要知其所以然
2. 科研、应用中很多问题无法直接用现成的工具解决
3. **Matlab** 等工具无法做误差分析

主要掌握：

1. 误差分析（包括收敛性和稳定性分析）

2. 数值计算的基本原理和方法

---- 注重基本原理和概念的掌握，强调理论与实践的结合，锻炼解决实际问题的能力和自学的能力

要求：

按时上课，按要求、独立完成每次课堂作业和课后作业，积极参加课堂讨论

考查方式：

作业 **30%+** 课堂表现 **20%+** 期末考试（闭卷）**50%**

一、误差来源

1. 模型误差

2. 观测误差 (测量误差)

3. 方法误差 (截断误差)

4. 舍入误差 (计算机字节长度有

限)

观测误差

舍入误差

对最后结果的影响相似，通过计算公式累计变化

$$f(x) = f(x^*) + f'(x^*)(x - x^*) + \frac{f^{(2)}(x^*)}{2!}(x - x^*)^2 + \dots + \frac{f^{(n)}(x^*)}{n!}(x - x^*)^n + R_{n+1}(x)$$

方法误差

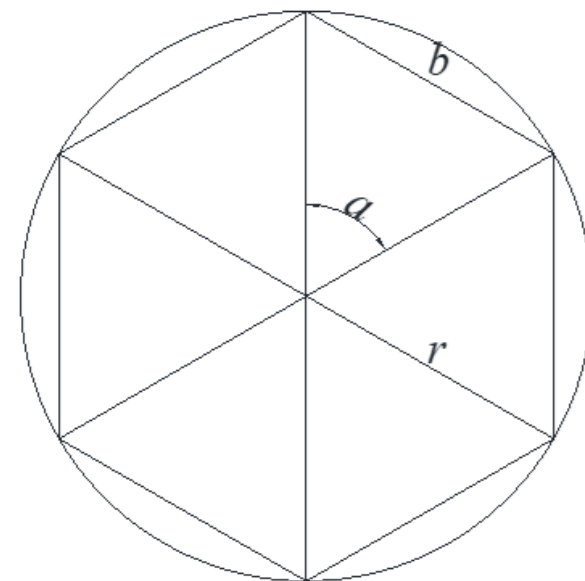
$$R_{n+1}(x) = \int_{x^*}^x \frac{f^{(n+1)}(t)}{n!}(x - t)^n dt$$

前者是观测误差，后者是指进一步写成计算公式时带来的误差。

后者是指进一步写成计算公式时带来的误差。

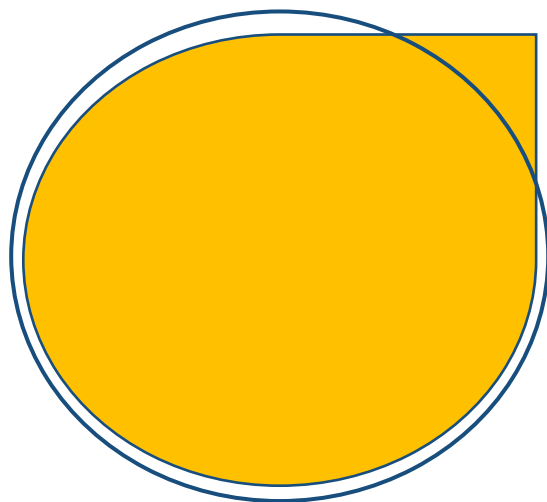
例：用内接 n 多边形周长近似圆（ $r=1$ ）周长

1. 观测误差——无
2. 模型误差——无（因可证明收敛到圆周长）
3. 方法误差——迭代停止后的理想值与 2π 的差
4. 舍入误差——每步都有（计算中间结果存贮），需累积



例：求不规则形状的周长

用圆近似，进而用内接 n 多边形来逼近求周长——模型误差



例：
$$e^{-1} = 1 + (-1) + \frac{(-1)^2}{2!} + \frac{(-1)^3}{3!} + \dots + \frac{(-1)^k}{k!} + \dots$$

取 $k = 7, \quad e^{-1} \doteq 0.3678571\dots$

$$R_8 \leq \frac{1}{8!} < \frac{1}{4} \times 10^{-4} \quad \text{—— 截断误差}$$

$$e^{-1} \doteq 0.3679 \quad \text{—— 舍入误差}$$

例：近似计算 $\int_0^1 e^{-x^2} dx$

解法之一：将 e^{-x^2} 作Taylor展开后再积分

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx = \int_0^1 \left(1 - x^2 + \frac{x^4}{2!} - \frac{x^6}{3!} + \frac{x^8}{4!} - \dots \right) dx$$

$$= 1 - \frac{1}{3} + \frac{1}{2!} \times \frac{1}{5} - \frac{1}{3!} \times \frac{1}{7} + \frac{1}{4!} \times \frac{1}{9} - \dots$$

S_4 R_4

取 $\int_0^1 e^{-x^2} dx \approx S_4$ 则 $R_4 = \frac{1}{4!} \times \frac{1}{9} - \frac{1}{5!} \times \frac{1}{11} + \dots$ 称为截断误差 $R_4 < \frac{1}{4!} \times \frac{1}{9} < 0.005$

$$S_4 = 1 - \frac{1}{3} + \frac{1}{10} - \frac{1}{42} \approx 1 - 0.333 + 0.1 - 0.024 = 0.743$$

|舍入误差| $< 0.0005 \times 2 = 0.001$

|计算 $\int_0^1 e^{-x^2} dx$ 的总体误差| $< 0.005 + 0.001 = 0.006$

例：计算 $I_n = \frac{1}{e} \int_0^1 x^n e^x dx \quad n = 1, 2, 3, \dots$

公式一： $I_n = 1 - nI_{n-1}$

初始值 $I_0 = \frac{1}{e} \int_0^1 e^x dx = 1 - \frac{1}{e} \approx 0.63212056 = I_0^*$

初始误差 $|E_0| = |I_0 - I_0^*| < 0.5 \times 10^{-8}$

积分的范围估计

$$\frac{1}{e} \int_0^1 x^n e^0 dx < I_n < \frac{1}{e} \int_0^1 x^n e^1 dx$$

$$\therefore \frac{1}{e(n+1)} < I_n < \frac{1}{n+1}$$

$$I_1^* = 1 - 1 \cdot I_0^* = 0.36787944$$

.....

$$I_{10}^* = 1 - 10 \cdot I_9^* = 0.08812800$$

$$I_{11}^* = 1 - 11 \cdot I_{10}^* = 0.03059200$$

$$I_{12}^* = 1 - 12 \cdot I_{11}^* = 0.63289600 ?$$

$$I_{13}^* = 1 - 13 \cdot I_{12}^* = -7.2276480$$

$$I_{14}^* = 1 - 14 \cdot I_{13}^* = 94.959424$$

$$I_{15}^* = 1 - 15 \cdot I_{14}^* = -1423.3914$$

观测误差和舍入误差会随着公式计算累积变化

考察第n步的误差 $|E_n|$

$$|E_n| = |I_n - I_n^*| = |(1 - nI_{n-1}) - (1 - nI_{n-1}^*)| = n |E_{n-1}| = \dots = n! |E_0|$$

可见初始的小扰动 $|E_0|=0.5 \times 10^{-8}$ 迅速积累，误差呈递增走势。

造成这种情况的是**不稳定的算法**。

公式二： $I_{n-1} = \frac{1}{n}(1 - I_n)$ 方法：先估计一个 I_N ，再反推要求的 $I_n (n \ll N)$

$$\because \frac{1}{e(N+1)} < I_N < \frac{1}{N+1}$$

$$\text{可取 } I_N^* = \frac{1}{2} \left[\frac{1}{e(N+1)} + \frac{1}{N+1} \right] \approx I_N$$

$$\text{当 } N \rightarrow +\infty \text{ 时, } |E_N| = |I_N - I_N^*| \rightarrow 0$$

$$I_{15}^* = \frac{1}{2} \left[\frac{1}{e \cdot 16} + \frac{1}{16} \right] \approx 0.042746233$$

$$I_{14}^* = \frac{1}{15} [1 - I_{15}^*] \approx 0.063816918$$

$$I_{13}^* = \frac{1}{14} [1 - I_{14}^*] \approx 0.066870220$$

$$I_{12}^* = \frac{1}{13} [1 - I_{13}^*] \approx 0.071779214$$

$$I_{11}^* = \frac{1}{12} [1 - I_{12}^*] \approx 0.077351732$$

⋮

$$I_1^* = \frac{1}{2} [1 - I_2^*] \approx 0.36787944$$

$$I_0^* = \frac{1}{1} [1 - I_1^*] \approx 0.63212056$$

考察反推一步误差 $|E_{N-1}|$

$$|E_{N-1}| = \left| \frac{1}{N} (1 - I_N) - \frac{1}{N} (1 - I_N^*) \right| = \frac{1}{N} |E_N|$$

依次类推，对于 $n < N$ 有

$$|E_n| = \frac{1}{N(N-1)\cdots(n+1)} |E_N|$$

误差逐步递减，这样的算法称为**稳定的算法**。

二、误差衡量

x 准确值 x^* 近似值

绝对误差： $|\Delta x| = |x - x^*|$

相对误差： $\left| \frac{\Delta x}{x} \right| \doteq \left| \frac{\Delta x}{x^*} \right|$

三、有效数字 (教材 P6)

$$x = 1.2345678$$

四位有效数字

187.9325 0.0378551 8.000033

187.9 0.03786 8.000

三位有效数字 $x^* = 1.23$
 $|\Delta x| \leq 0.5 \times 10^{-2}$

五位有效数字 $x^* = 1.2346$
 $|\Delta x| \leq 0.5 \times 10^{-4}$

若近似值 x^* 的误差限是某一位的半个单位, 该位到 x^* 的第一位非零数字共有 n 位, 就说 x^* 有 n 位有效数字. 如取 $x^* = 3.14$ 作 π 的近似值, x^* 就有三位有效数字; 取 $x^* = 3.1416$ 作 π 的近似值, x^* 就有五位有效数字. x^* 有 n 位有效数字可写成标准形式

$$x^* = \pm 10^m \times (a_1 + a_2 \times 10^{-1} + \cdots + a_n \times 10^{-(n-1)}), \quad (1.3.1)$$

其中, a_1 是 1 到 9 中的一个数字; a_2, \cdots, a_n 是 0 到 9 中的一个数字; m 为整数, 且

有效数字——绝对误差限

$$\varepsilon^* = \frac{1}{2} \times 10^{m-n+1}$$

有效数字——相对误差限

$$\varepsilon_r^* = \frac{1}{2a_1} \times 10^{-n+1}$$

思考：重力加速度的有效数字、绝对误差限、相对误差限分别是多少？

$$g \approx 9.80 \text{ m/s}^2$$

$$g \approx 0.00980 \text{ km/s}^2$$

例 1.3 重力常数 g , 如果以 m/s^2 为单位, $g \approx 9.80 \text{ m/s}^2$; 若以 km/s^2 为单位, $g \approx 0.009\ 80 \text{ km/s}^2$, 它们都具有三位有效数字. 按第一种写法, 有

$$|g - 9.80| \leq \frac{1}{2} \times 10^{-2},$$

据式(1.3.1), 这里 $m=0, n=3$; 按第二种写法, 有

$$|g - 0.009\ 80| \leq \frac{1}{2} \times 10^{-5},$$

这里 $m=-3, n=3$. 它们虽然写法不同, 但都具有三位有效数字. 至于绝对误差限, 由于单位不同, 结果也不同, $\epsilon_1^* = \frac{1}{2} \times 10^{-2} \text{ m/s}^2$, $\epsilon_2^* = \frac{1}{2} \times 10^{-5} \text{ km/s}^2$, 而相对误差都是

$$\epsilon_r^* = 0.005/9.80 = 0.000\ 005/0.009\ 80.$$

思考：

二进制时如何考虑有效数字问题？

$$x = 10.0101011$$

误差上限

四位有效数字	$x^* = 10.01$	$ \Delta x \leq 0.5 \times 2^{-2}$
--------	---------------	-------------------------------------

五位有效数字	$x^* = 10.011$	$ \Delta x \leq 0.5 \times 2^{-3}$
--------	----------------	-------------------------------------

六位有效数字	$x^* = 10.0101$	$ \Delta x \leq 0.5 \times 2^{-4}$
--------	-----------------	-------------------------------------

四、多元函数的误差估计

$$A = f(x_1, x_2, \dots, x_n)$$

$$A^* = f(x_1^*, x_2^*, \dots, x_n^*)$$

$$\begin{aligned} \Delta A = A - A^* \doteq & \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}\right)^* (x_1 - x_1^*) + \left(\frac{\partial f}{\partial x_2}\right)^* (x_2 - x_2^*) \\ & + \dots + \left(\frac{\partial f}{\partial x_n}\right)^* (x_n - x_n^*) + O^2(\Delta x) \end{aligned}$$

近似有

$$|\Delta A| \leq \left| \left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \right)^* \right| |\Delta x_1| + \left| \left(\frac{\partial f}{\partial x_2} \right)^* \right| |\Delta x_2| + \cdots + \left| \left(\frac{\partial f}{\partial x_n} \right)^* \right| |\Delta x_n|$$

以上不等式是近似的：如果要精确的分析误差上限，则有

$$|\Delta A| \leq \max \left| \left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \right)^* \right| |\Delta x_1| + \max \left| \left(\frac{\partial f}{\partial x_2} \right)^* \right| |\Delta x_2| + \cdots + \max \left| \left(\frac{\partial f}{\partial x_n} \right)^* \right| |\Delta x_n|$$

如何推导上述不等式？为什么？

$$|\Delta A| = |f(x) - f(x^*)| = |f'(\xi)| |x - x^*| \leq \max |f'(x)| |\Delta x|$$

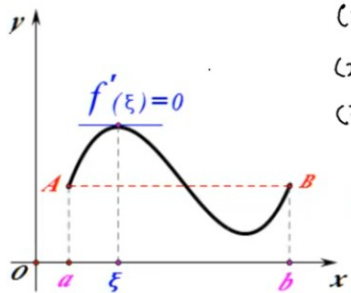
微分中值定理： $f(x)$ 在 $[a, b]$ 连续， (a, b) 可导，则在 (a, b) 至少存在一点 ξ ， $a < \xi < b$

使得等式 $f(b) - f(a) = f'(\xi)(b - a)$ 成立

微分中值定理： $f(x)$ 在 $[a,b]$ 连续， (a,b) 可导，则在 (a,b) 至少存在一点 ξ ， $a < \xi < b$ 使得等式 $f(b)-f(a)=f'(\xi)(b-a)$ 成立

罗尔中值定理：若函数 $f(x)$ 满足以下条件

- (1) 在闭区间 $[a,b]$ 上连续
 - (2) 在开区间 (a,b) 内可导。
 - (3) $f(a) = f(b)$
- 则：至少存在一个 $\xi \in (a,b)$ ，使得 $f'(\xi) = 0$ 。

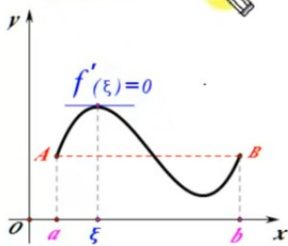


证明：由 $f(x)$ 在 $[a,b]$ 上连续。
 知： $f(x)$ 在 $[a,b]$ 上一定存在最大值与最小值。
 不妨令 $f(x)_{\max} = m$ ， $f(x)_{\min} = n$ ，显然： $m \geq n$ 。
 (1) 若 $m = n$ ，则 $f(x)$ 在 $[a,b]$ 上是常函数，结论显然成立。
 (2) 若 $m > n$ ，由 $f(a) = f(b)$ 知， m 与 n 至少有一个在 (a,b) 内某个点 ξ 处取得。即 ξ 是 $f(x)$ 在 (a,b) 上的一个极值点。
 由 $f(x)$ 在 (a,b) 上可导，可知： $f'(\xi) = 0$ 。

罗尔中值定理

若函数 $f(x)$ 满足以下条件

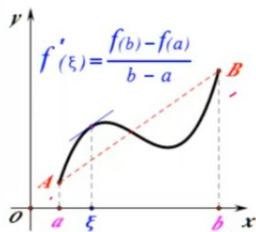
- (1) 在闭区间 $[a,b]$ 上连续
 - (2) 在开区间 (a,b) 内可导。
 - (3) $f(a) = f(b)$
- 则：至少存在一个 $\xi \in (a,b)$ ，使得 $f'(\xi) = 0$ 。



$$F(x) = ? \quad F'(x) = \frac{f(b)-f(a)}{b-a} - f'(x)$$

拉格朗日中值定理

$$F(x) = \frac{f(b)-f(a)}{b-a} \cdot x - f(x) + C$$



$$\begin{aligned} F(a) - F(b) &= \left[\frac{f(b)-f(a)}{b-a} \cdot a - f(a) \right] - \left[\frac{f(b)-f(a)}{b-a} \cdot b - f(b) \right] \\ &= \frac{f(b)-f(a)}{b-a} \cdot (a-b) + [f(b)-f(a)] = 0 \end{aligned}$$

例 1 : 比较 $\sqrt{2} - 1$ 和 $1/(\sqrt{2} + 1)$ 的误差, 其中 $\sqrt{2}$ 取 1.414

$$f(x) = x - 1 \quad f'(x) = (x - 1)' = 1$$

$$|f(x) - f(x^*)| \leq \max \left| \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right)^* \right| |\Delta x| = 1 \cdot |\Delta x| = 1 \times \frac{1}{2} \times 10^{-3} = 0.5 \times 10^{-3}$$

$\sqrt{2}$ 的精确值的范围 (1.4135, 1.4145)

$$f(x) = \frac{1}{x+1} \quad f'(x) = \frac{-1}{(x+1)^2}$$

$$|f(x) - f(x^*)| \leq \max \left| \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right)^* \right| |\Delta x| = \frac{1}{(1.4135+1)^2} \cdot |\Delta x| = 0.2 \times 10^{-3}$$

例 2 : 当取 $\sqrt{3} = 1.732$ 时, 试分析 $f(x) = x$ 误差上限。具体的, $f(x) = x^2$ 是如何?

$$f(x) = x \quad f'(x) = 1$$

$$|f(x) - f(x^*)| \leq \max |f'(x)^*| |\Delta x| = |\Delta x| = \frac{1}{2} \times 10^{-3}$$

$$f(x) = x^2 \quad f'(x) = 2x$$

$$|f(x) - f(x^*)| \leq \max |f'(x)^*| |\Delta x| = 2|x| |\Delta x| = 2 \times 1.7325 \times \frac{1}{2} \times 10^{-3} \leq 2 \times 10^{-3}$$

五、数值计算的基本原则

1. 选择数值稳定性好的计算公式

$$I_n = 1 - nI_{n-1}$$

$$I_n = \frac{1 - I_{n-1}}{n}$$

2. 防止被除数远大于除数

$$\begin{cases} 0.00001x_1 + x_2 = 1 \\ 2x_1 + x_2 = 2 \end{cases}$$

(当先求取 x_2 ,再代入第一式中求去 x_1 时)

3. 防止相近的数相减

$$\begin{cases} 1 - \cos 1^\circ = 1 - 0.9998 = 0.0002 \\ 2 \sin^2 0.5^\circ = 1.523 \times 10^{-4} \end{cases}$$

4. 防止大数吃掉小数

$$12345 + (0.1 + 0.2 + 0.3 + \dots)$$

—— 先加括号内的小数

5. 简化计算步 +-×÷

骤

例：计算 x^{255} 的值。

$$x^{255} = x x^2 x^4 x^8 x^{16} x^{32} x^{64} x^{128}$$

只需 14 次乘法。

$$x^{255} = (((((((((x^2)))))))) / x$$

只需 ? 次乘法。

$$\sum_{n=1}^{1000} \frac{1}{n(n+1)} = \sum_{n=1}^{1000} \left(\frac{1}{n} - \frac{1}{n+1} \right) = 1 - \frac{1}{1001}$$



提问：数值分析是做什么用的？

输入复杂问题或运算

$$\sqrt{x}, a^x, \ln x, A\bar{x} = \bar{b},$$

$$\int_a^b f(x)dx, \frac{d}{dx} f(x), \dots$$


数值分析



+ -
× ÷



计算机

近似解

一元函数泰勒展开

$$f(x) = f(x^*) + f'(x^*)(x - x^*) + \frac{f^{(2)}(x^*)}{2!}(x - x^*)^2 + \cdots + \frac{f^{(n)}(x^*)}{n!}(x - x^*)^n + R_{n+1}(x)$$

$$R_{n+1}(x) = \int_{x^*}^x \frac{f^{(n+1)}(t)}{(n+1)!}(x - t)^n dt$$

$$f(x) - f(x^*) = f'(x^*)(x - x^*) + \frac{f^{(2)}(x^*)}{2!}(x - x^*)^2 + R_3(x)$$

$$\Delta f = f'(x^*)\Delta x + \frac{f^{(2)}(x^*)}{2!}\Delta x^2 + R_3(x)$$

二元函数泰勒展开

$$\begin{aligned} f(x, y) = & f(x_0, y_0) + \frac{\partial}{\partial x} f(x_0, y_0)(x - x_0) + \frac{\partial}{\partial y} f(x_0, y_0)(y - \\ & y_0) + \frac{1}{2!} \frac{\partial^2}{\partial x^2} f(x_0, y_0)(x - x_0)^2 + \frac{1}{2!} \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} f(x_0, y_0)(x - x_0)(y - y_0) + \\ & \frac{1}{2!} \frac{\partial^2}{\partial y \partial x} f(x_0, y_0)(x - x_0)(y - y_0) + \frac{1}{2!} \frac{\partial^2}{\partial y^2} f(x_0, y_0)(y - y_0)^2 + O^3 \end{aligned}$$

$f(x, y)$ 一次展开式

$$\begin{aligned} & \frac{\partial}{\partial x} f(x_0, y_0)(x - x_0) + \frac{\partial}{\partial y} f(x_0, y_0)(y - y_0) \\ = & \left[\frac{\partial}{\partial x}(x - x_0) + \frac{\partial}{\partial y}(y - y_0) \right] f(x_0, y_0) \end{aligned}$$



武汉理工大学
WUHAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

谢谢！



日期：2026/6/1