

高維的数值积分

徐 利 治

科 学 出 版 社

51.612
499

高維的数值积分

徐利治 著



內 容 簡 介

本书討論了各种类型的求积公式的构造方法与誤差估計問題。大致說来,前三章主要是“代数方法”与“算子方法”,其中某些方法特別适用于对称的积分区域与乘积区域,并和“代数精确度”的概念相联系。第四章讲“降維法”和二維求积公式的一种构造法。第五、六两章專門討論高維矩形区域上的求积程序与誤差估計。第七章討論誤差上限的精确計算問題;对于給定的求积公式和某种函数类,建立了誤差上限的精确表示式。最后一章主要是討論含有一个或数个参数的“振蕩型积分”的計算問題,指出了在一般情況下可以把这些較难計算的积分轉化为通常的高維积分。

高 維 的 数 值 积 分

徐 利 治 著

科学出版社出版 (北京朝阳門大街 117 号)

北京市书刊出版业营业許可証出字第 061 号

中国科学院印刷厂印刷 新华书店总經售

1963 年 8 月第 一 版

书号: 2780 字数: 121,000

1963 年 8 月第一次印刷

开本: 850×1168 1/32

(京) 0001—4,000

印张: 4 3/4

定价: 0.80 元

2059/23 序

1961 年間，著者曾為吉林大學計算數學專業五年級生及部分進修教師開設了一門選修課程，這本小書便是當時所用講義的一個加工品。這書採用了一個緊縮的簡稱，它的詳名應該是“高維積分的數值計算方法”。書的內容有八章，主要是重點地介紹近十餘年來國內外數學工作者們在這一方向上所貢獻的成果。從第四章至第八章還重點地總結了著者自己的若干工作。

我們知道，高維積分數值計算法的研究，由於種種原因，近年來顯得十分活躍，成果也極為豐富（見本書引言）。因此理應作番總結，以便給有志於這一門學問的人，提供一個起點，而作出更多更好的工作來。不過這一本書還不可能完全勝任這個任務。假如這本小書的題材，能對優秀的技術科學工作者們及從事計算方法研究的人有所幫助，那將是著者的極大愉快。同時讀者們對本書的任何批評意見，著者亦將以感激的心情來對待。

這本書並不論述無窮維積分的估值問題與 Monte Carlo 方法。著者認為，特別是對於後者應該用專書來論述，而目前還缺乏這樣的主觀條件。

讀者們大概都已見到華羅庚教授、王元先生的有趣著作“積分的近似計算”。顯然該書的題材內容和本書是很不相同的。只有在本書的第六章中，才在個別場合出現着彼此類似的題材；而且兩書題材的性質亦是各異其趣。

在整理謄寫本書的原稿時，計算數學專業的年青同志李百煌、孫革、滕德貴及助教王仁宏等曾給予協助；計算數學教研室對開設本課程以至著述本書均予以支持。這是應該在這裡向他們表示感謝的。

徐利治 1963 年 6 月

於長春吉林大學

目 錄

引言	1
第一章 关于高維求积公式的某些簡單定理	4
§ 1. 变换定理	4
§ 2. 乘积定理	6
§ 3. 对称求积公式的构造原則	10
§ 4. 求积公式与插值多項式之間的关系	14
第二章 二次及三次的高維求积公式	17
§ 1. 对称区域上的“二次求积公式”	17
§ 2. 对称区域上的“三次求积公式”	20
§ 3. 一般区域上的“二次求积公式”	21
§ 4. 中心对称区域上的“三次求积公式”	25
第三章 构造数值积分公式的算子方法	28
§ 1. 几个常用的符号算子及其关系式	28
§ 2. Euler 求和公式的导出	31
§ 3. 利用符号算子表出的数值积分公式	32
§ 4. Willis 展开方法	35
§ 5. Люстерник-Диткин 方法	36
第四章 高維积分的“降維法”与二維求积公式的一种构造法	40
§ 1. 高維近似积分的“降維法”基本公式	40
§ 2. “降維法”中的几个展开公式及余項估計	42
§ 3. 展开公式的应用及举例	48
§ 4. 适用于特种类型区域的降維展开公式	50
§ 5. 利用直角三点組构造二維求积公式	54
§ 6. 代数精确度的提高法(带微商的求积公式)	57
第五章 高維矩形区域上的数值积分与誤差估計	61
§ 1. 問題的敘述与誤差上界 C_r 的表示式	61
§ 2. 关于 $W^{(r)}(M; U)$ 类函数的求积程序及斂速估計	64

• v •

§ 3. 关于 $C^{(r)}(U)$ 类函数的求积程序的斂速估計	69
§ 4. 非矩形区域上的求积程序的斂速估計	70
§ 5. 注記及問題	71
第六章 多元周期函数的数值积分与誤差估計	73
§ 1. 化多重积分为单积分的方法	73
§ 2. 一类近似积分公式及余项估計	76
§ 3. 按均匀网点作成的求积公式及余项估計	80
§ 4. 积分維数的降低与被积函数的周期化	84
§ 5. 用敘列点构成的单和去逼近重积分	87
§ 6. Haselgrove 方法	89
第七章 高維数值积分公式的誤差界限决定法	98
§ 1. 估計誤差界限的一种方式	98
§ 2. 关于 W 函数类的求积公式的誤差上限决定法	100
§ 3. 关于可微函数类的多重求积公式的誤差上限表示式	110
第八章 含参变量的积分近似計算法	116
§ 1. 論某类参变量积分的展开方法及其对近似計算的应用	116
§ 2. 含有多个大参数的振蕩函数的积分近似計算法	126
§ 3. 关于振蕩函数积分的展开定理	133
§ 4. 关于振蕩函数积分的一类近似計算公式	137
参考文献	141

引 言

最近十余年来,特别是从1956年以来,高維数值积分方法的研究,已越来越引起人們的注意。一些专门性杂志上出現的成果之多,也远非1950年前的情况可比。就目前而論,例如在苏联、美国、英国以及东欧某些国家,都有一些数学工作者致力于这方面的专题研究。在我們国内,有关这一方面的研究工作,也在与时俱增。

很明显,人們对于高維积分数值計算的研究兴趣的增长,并不是偶然的。这里,除了近代統計数学、流体力学、理論物理等領域中不断出現的积分計算問題引起刺激之外, Monte Carlo 方法的发展,也提供了間接的推动力。此外,如我們所知,高維求积公式又是一种近似求解高維积分方程及其它数学物理方程的有效工具之一,因此对这工具本身的研究,人們也就自然产生了很大的兴趣。

然而,高維数值积分法的研究要比定积分的情形困难得多。这主要是由于下列几个原因:(一)函数的定义域或积分域可以是各种各样的,而区域形状的多样性与不規則性,造成了“計值点”配置与选择上的困难。(二)現有的多元函数插值法理論还很成熟,因而还不可能用来构造各种高維区域上的“插值型求积公式”,特别是带有余項的求积公式。(三)現有的多元直交多項式理論还很不完备,因而,例如古典的 Gauss 型求积公式理論迄今还不可能一般地推广到高維积分的情形。(四)通常的矩陣代数与二次形式的理論,只能用来分析低次代数精确度的求积公式的构造問題。要想研究高于三次以上的求积公式,現有的代数工具还感到很不够用。

指出上述的情况,也就使我們看出,高維数值积分方法的研究

內容,要远比定积分的情形丰富得多;而且在一定程度上,它的研究进展多少依赖于别种数学工具的发展程度。

大体說来,在高維数值积分法的研究中,人們主要注意三个方面的問題:一是关于各种类型的求积公式的构造問題;二是关于誤差余項的估計問題;三是有关应用方面的問題(例如应用現成的求积公式去近似求解积分方程等問題)。特别是,关于构造各种近似求积公式的問題,近年来研究得最为活跃,出現的成果也最丰富。

在本书中,我們以极大的篇幅討論了各种类型的求积公式的构造方法与誤差估計問題。从章节的标题中当可約略看出各章內容所涉及的大致范围。粗略說来,前三章所講述的,主要是“代数方法”与“算子方法”。其中某些方法特别适用于对称的积分区域与乘积区域,并和“代数精确度”的概念相联系。但这些方法本身并不包含余項估計。第四章所講述的“降維法”和二維求积公式的一种构造法,原則上适用于任意形状的积分域,而前者是一种解析性質的方法。第五、第六两章专討論高維矩形区域上的求积程序与誤差估計。这里所考虑的求积程序都要用到大量的計值点,通常称之为“拟 Monte Carlo 积分法”;因此和前面几章所討論的近似求积公式,在构造原則上是完全不同的。特别是第六章,討論的是多元周期函数在周期区間上的累次积分的求积程序,無論是对象或方法都具有更大的特殊性(因此,在这里應該順便向讀者指出:不可以把这章所討論的問題看作是高維数值积分法中的主要問題,虽然方法与結果还是值得注意的)。第七章专討論誤差上限的精确計算問題。对于給定的求积公式(具有指定的“代数精确度”)和某种函数类,我們建立了关于誤差上限的精确表示式。这一章所叙述的方法,可說是具有相当的一般性。本书的最后一章(即第八章),主要是討論含有一个或数个参数的“振蕩型积分”的計算問題,指出了在一般情况下可以把这些較难計算的积分轉化为通常的高維积分。換句話說,利用高維积分的数值計算方法,可以較簡便地計算“振蕩型积分”的近似值。而且,利用我們的展开定理可以把近似計算的准确性提高到任意高度。

本书在陈述形式上，偏重于各种方法原理及其意义的闡明。在論証定理的过程中，常常略去某些对成熟的讀者說来无需一一布列的簡單算式。另一方面，各章中也附有少量的例題，以資說明方法原則的应用。估計每一个具有良好的数学分析学訓練与高等代数学知識的讀者，都将能够較順利地閱讀这本书。当然，本书的个别章节也还涉及到数論与有限差分学的某些知識，这对于有些讀者說来，是需要自己去补充那些知識的。

本书中还述及某些尚未解决得很好的問題，这可以作为讀者們进一步去研究的題材。此外，每一章之末，都附有“簡單总结”，这是供讀者复习思考时参考的。

至于各章有关的参考文献，都一律置于书末。希望有志于研究高維积分数值計算的讀者們，結合本书的閱讀，随时去查閱所开列的参考文献，并宜經常注意一些专业性杂志上不断出現的新文献。

第一章

关于高維求积公式的某些簡單定理

在本章及下一章中，我們將概述 Hammer, Wymore, Stroud 等人的某些工作(它們全部发表在 1957 至 1960 年的美国“計算数学杂志”上)。其中有些結果只是一些十分簡單的命題，但由于有相当的实用价值，所以值得在这里加以介紹(参考文献[1]—[4])。

§ 1. 变換定理

設 R 是 n 維欧氏空間 E_n 中的一个 n 維区域， $x \equiv (x^{(1)}, \dots, x^{(n)})$ 表示 E_n 的点向量。对于給定的权函数 $W(x)$ 和某一类函数 $\{f\}$ 而言，假如我們有如下形式的近似积分公式

$$\int_R W(x)f(x)dx \approx \sum_{i=1}^m a_i f(x_i), \quad (1)$$

此处 dx 表 E_n 中的 n 維体积元素， a_i 是 m 个固定的“求积系数”(实值或复值)，而 $x_1, \dots, x_m$ 为属于 f 定义域中的固定的“計值点”。特別， R 可以是一个有界閉域，而 $W(x)$ 和 $f(x)$ 是区域上的連續函数。

对于每个給定的 f ，下列的差称之为求积公式 (1) 所相应的“誤差泛函”：

$$E(f) = \sum_{i=1}^m a_i f(x_i) - \int_R W(x)f(x)dx. \quad (2)$$

有时为了表明区域 R ，我們記 $E(f) = E(R, f)$ 。

假設 S 是 E_n 中的另一区域，并設存在某个連續变換 $J: y = Jx (x \in R)$ 使得 S 由 R 变換而来，而 J 的 Jacobian 行列式为連續函数且具有正的絕對值

$$|J| = \left| \frac{\partial(y)}{\partial(x)} \right| > 0, \quad (x \in R).$$

在这样的情形下, J 是一个“一对一的变换”, 因而存在逆变换 $J^{-1}: x = J^{-1}y (y \in S)$. 又設

$$W_1(y) = W_1(Jx) = W(x).$$

則对于 S 区域上的每一連續函数 $g(y)$ 显然有

$$\int_S W_1(y)g(y)dy = \int_R W_1(y)g(y)|J|dx. \quad (3)$$

記 $y_j = Jx_j (j = 1, \dots, m)$, $|J_j| = |J|_{x=x_j}$, 則于(2)中取 $f \equiv |J| \cdot g(y) \equiv |J| \cdot g(Jx)$ 时可知有

$$\begin{aligned} E(R, |J|g) &= \sum a_j |J_j| g(y_j) - \int_R W(x) |J| g(y) dx = \\ &= \sum b_j g(y_j) - \int_S W_1(y) g(y) dy, \end{aligned}$$

此处 $b_j = a_j |J_j| (j = 1, \dots, m)$. 显然上面的最后一式可以看作是 S 区域上某个求积公式的誤差泛函. 这样一来, 我們便总结出如下的简单命题:

变换定理. 設 S 区域上的求积公式

$$\int_S W_1(y)g(y)dy \approx \sum_1^m b_j g(y_j) \quad (4)$$

所相应的誤差泛函为

$$E(S, g) = \sum_1^m b_j g(y_j) - \int_S W_1(y)g(y)dy, \quad (5)$$

則有下列关系式

$$E(S, g) = E(R, |J|g). \quad (6)$$

这定理表明在区域 R 上的每个具有型式(1)的求积公式, 都对应地存在一个具有型式(4)的求积公式 (而後者的积分区域为 S), 而且, 两者的誤差泛函之間成立着如(6)所示的关系式.

推論 1. 若 $|J|$ 在 R 上为一常数, 則 $E(S, g) = |J| \cdot E(R, g)$. 此时若 $E(R, g) = 0$, 則 $E(S, g)$ 亦同时成为 0 (注意: 当 J 是一个非奇异性变换——仿射变换时, $|J|$ 便是一常数).

推論 2. 若在(1)中令 $W(x) = W_1(y)|J|$, $f(x) = g(y)$, 則得

$$E(S, g) = E(R, g) = \sum_1^m a_i g(y_i) - \int_S W_1(y) g(y) dy. \quad (7)$$

上述的变换定理及其推論可用以导出多种多样区域上的求积公式。例如, 取 J 为仿射变换时, 便可把球域上的求积公式变换成椭球区域上的求积公式; 而且根据推論 1, 可以断言它們还具有同样的代数精确度。亦即假如某球域上的求积公式对所有不高于 k 次的 n 元代数多項式为精确成立时 (相当于 $E(R, g) = 0$), 那末經過变换后所得到的椭球域上的求积公式亦必对一切不高于 k 次的多項式为精确成立 (相当于 $E(S, g \cdot |J|) = 0$)。事实上, 既然 J 为仿射变换, 故当 g 为多項式时, 則 $g \cdot |J|$ 与 g 具有完全相同的次数, 从而 $E(R, g) = 0$ 与 $E(S, g \cdot |J|) = 0$ 表征着完全相同的代数精确度。

§ 2. 乘积定理

設 R_1 与 R_2 为低于 n 維的空間 E_{r_1} 与 E_{r_2} 中的两个区域, 而 $r_1 + r_2 = n$ 。又設 $R = R_1 \times R_2$ 为 R_1 与 R_2 的乘积区域。因而每一点 $x \in R$ 可記作

$$x \equiv (y, z) (y \in R_1, z \in R_2).$$

相应的誤差泛函可以記作

$$E(R_1, f_1) = \sum a_i f_1(y_i) - \int_{R_1} W_1(y) f_1(y) dy, \quad (8)$$

$$E(R_2, f_2) = \sum b_j f_2(z_j) - \int_{R_2} W_2(z) f_2(z) dz. \quad (9)$$

对于定义在 $R = R_1 \times R_2$ 上的連續函数 $f(x) = f(y, z)$ 有誤差泛函

$$\begin{aligned} E(R, f) &= \sum \sum a_i b_j f(y_i, z_j) - \int_{R_1} \int_{R_2} W_1(y) W_2(z) f(y, z) dy dz = \\ &= \sum b_j \sum a_i f(y_i, z_j) - \sum b_j \int_{R_1} W_1(y) f(y, z_j) dy + \\ &+ \sum b_j \int_{R_1} W_1(y) f(y, z_j) dy - \int_{R_1} \int_{R_2} W_1(y) W_2(z) f(y, z) dy dz = \\ &= \sum b_j E(R_1, f(y, z_j)) + \int_{R_1} W_1(y) E(R_2, f(y, z)) dy, \end{aligned}$$

由于对称性又可得

$$E(R, f) = \sum a_i E(R_2, f(y_i, z)) + \int_{R_2} W_2(z) E(R_1, f(y, z)) dz. \quad (10)$$

于是总结出如下的简单命题:

乘积定理. 误差泛函 $E(R_1 \times R_2, f(y, z))$ 可通过关于 $E(R_1, f)$ 与 $E(R_2, f)$ 的某种线性运算(线性组合或积分)来表示. 其具体形式如(10)或其对称形式所示.

下面两个简单而有用的推论值得注意:

推论 1. 若 $E(R_1, f(y, z)) = 0$ (对每个 $z \in R_2$), 且 $E(R_2, f(y, z)) = 0$ ($y \in R_1$), 则 $E(R, f) = 0$, 而此时 R 区域上的求积公式对 f 为精确成立.

假如 F_1 是以 R_1 为定义域的函数类, F_2 是以 R_2 为定义域的函数类, 那末 $F = F_1 \times F_2$ 便代表 $R_1 \times R_2$ 区域上的函数类. 换言之, F 中包含着所有这样的函数 $f(y, z)$, 而对每个固定的 $z \in R_2$, $f(y, z) \in F_1$; 对每个固定的 $y \in R_1$, $f(y, z) \in F_2$.

推论 2. 若对 $f_1 \in F_1$ 恒有 $E(R_1, f_1) = 0$, 对 $f_2 \in F_2$ 恒有 $E(R_2, f_2) = 0$, 则必有

$$E(R_1 \times R_2, f) = 0, \quad (f \in F_1 \times F_2). \quad (11)$$

事实上, 这由乘积定理或(10)式即可得出. 显然这推论的主要意思表明了这样一个事实: 若(8), (9)中的求积公式精确成立(即误差为 0), 则在乘积区域 $R_1 \times R_2$ 上的求积公式

$$\iint_{R_1 \times R_2} W_1(y) W_2(z) f(y, z) dy dz \approx \sum \sum a_i b_j f(y_i, z_j) \quad (12)$$

亦必精确成立(亦即 $E(R_1 \times R_2, f) = 0$).

此外, 如下的简单命题, 有时也有参考价值:

命题. 若函数类 F 和 G 分别以 R_1 和 R_2 为定义域, 而且其中的函数都能分别以基底函数

$$f_1, \dots, f_p; \quad g_1, \dots, g_q$$

的线性组合表示之, 则 $F \times G$ 中的一切函数必是以 $f_i g_j$ 为基底的

綫性組合。

証。若 $h = \sum_i \sum_j c_{ij} f_i g_j$ (c_{ij} 为常数系数), 則自然有 $h \in F \times G$ 。現在需要証明的是, 如果 $h \in F \times G$, 則 h 必是那些 $f_i g_j$ 的綫性組合。首先, 固定 $z \in R_2$, 則可知 $h = \sum_i a_i f_i$, 其中 a_i 是含有参数 z 的唯一确定的数值 (亦即为 z 的唯一确定的函数)。同理, 可表 $h = \sum_j b_j g_j$, 而 b_j 是参变量 y 的唯一确定的函数。故有如下的等式:

$$\sum_i a_i f_i(y) = \sum_j b_j g_j(z).$$

根据 $\{f_i\}$ 的綫性无关性, 自然可选取 R_1 中的 p 个定点 $y_1, y_2, \dots, y_p$ 使得行列式

$$\det[f_i(y_j)] \neq 0.$$

事实上, 由綫性无关性的定义可知

$$\lambda_1 f_1(y) + \dots + \lambda_p f_p(y) = 0 \Leftrightarrow \lambda_1 = \dots = \lambda_p = 0.$$

这表明只有零向量 $(\lambda_1, \dots, \lambda_p) = (0, \dots, 0)$ 才和一切向量 $(f_1(y), \dots, f_p(y))$ 相正交。换言之, 所有形如 $(f_1(y), \dots, f_p(y))$ 的向量构成 p 維空間 E_p 。因此自然存在 p 个綫性无关向量 $(f_i(y_j), \dots, f_p(y_j))$, ($j = 1, \dots, p$) 使得 $\det[f_i(y_j)] \neq 0$ 。于是代入得

$$\sum_i a_i(z) \cdot f_i(y_k) = \sum_j b_j(y_k) \cdot g_j(z), \quad (k = 1, \dots, p).$$

上式显然是 $z \in R_2$ 的恆等式, 故解出 a_i 便得到 $a_i = \sum_j c_{ij} g_j(z)$,

此处 c_{ij} 为唯一确定的常数。因此可知

$$h = \sum_i a_i f_i = \sum_i \sum_j c_{ij} g_j(z) f_i(y).$$

例 1. Gauss 的 4 点公式对不超过 7 次的单变数代数多项式是精确成立的。因此根据推論 2 或 (11) 式, 可見乘积区域上的 16 点求积公式

$$\sum_{i=1}^4 \sum_{j=1}^4 a_{ij} f(x_i, y_j) \approx \iint_R f(x, y) dx dy \quad (13)$$

对于一切形如 $f = \sum c_{ij} x^i y^j$ ($0 \leq i \leq 7, 0 \leq j \leq 7$) 的二元多项

式必精确成立, 此处 R 为二维正方区域, a_i 为 Gauss 求积系数, x_i 为 Legendre 多项式 $P_4(x)$ 的零点(分布于 $(-1, 1)$ 内). 类似地可得出立方区域上的 64 点求积公式, 它对于一切三元多项式

$$f = \sum c_{ijk} x^i y^j z^k \quad (0 \leq i, j, k \leq 7)$$

为精确成立.

例 2. Laguerre 的 3 点求积公式(以 $(0, \infty)$ 为区间, 以 e^{-x} 为权函数)系对一切 5 次多项式为精确成立, 因而组合而成的 9 点求积公式

$$\sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 a_i a_j f(x_i, y_j) \approx \int_0^\infty \int_0^\infty e^{-(x+y)} f(x, y) dx dy \quad (14)$$

便对一切形如 $f = \sum_{i \leq 5, j \leq 5} c_{ij} x^i y^j$ 的二元多项式为精确成立, 此处 x_i 为 Laguerre 多项式 $L_3(x)$ 的零点. 经过仿射变换(非奇异线性变换)显然还可将公式(14)改换成无穷平面扇形域上的求积公式.

显然易见, 当 Gauss 求积公式与 Laguerre 求积公式组合起来时, 可获得无穷带形区域上的求积公式; 当 Laguerre 公式与 Hermite 求积公式相结合时, 则可得出半平面区域上的求积公式. 同理, 一个平面有界区域上的求积公式, 可借助于乘积定理导出柱形域上的求积公式. 至于它们以代数多项式次数来衡量的“代数精确程度”, 则可按推论 2 或 3 来加以判断(例如象例 1 及例 2).

附记. P. Davis 和 P. Rabinowitz (1956, [5]) 曾经作过一次关于应用 Monte Carlo 方法计算多重积分的实验, 他们取 $f = \exp(x_1 x_2 x_3 x_4)$ 为例, 用 Monte Carlo 方法计算此函数展布于 4 维单位正方体上的积分值. 但是采用 $2^{15} = 32768$ 个计值点所得的结果, 其误差却要比 Hammer 等利用 Gauss 二点公式的四次乘积公式(即 16 点公式)所产生的误差大一倍. 由此看来, 利用古典求积公式有时是更为有效的. 正因为这里所遇到的被积函数, 恰好能展成 $x_1 x_2 x_3 x_4$ 的幂级数, 因此利用 Gauss 公式自然是最为合适的.

§ 3. 对称求积公式的构造原则

在 Hammer-Wymore (1957, [1])的工作中,曾首先指出构造对称区域上的近似求积公式的一个普遍原则。他们也曾利用这个原则性的方法去构造了一系列具体公式。

设 R 是一个 n 维区域。假如 R 包含一点 x 时,它必同时包含 x 的一切“对称点”(亦即交换 x 的坐标分量并添加正负号后所得的一切异于 x 的点)。这样便称 R 为对称区域。

显然,一般说来,对称区域 R 中的每一个点及与其对称的点所构成的“对称点组”共包含 $2^n \cdot n!$ 个点。例如在三维空间区域中,通常每个对称点组便含 48 个点(在特殊情况下,也可以少于 48 个点)。

同理,一个数值求积公式(求积和)中所用到的计值点,假如能划分为若干对称点组,且同一组内诸点所对应的求积系数都相等,那末便称该公式为对称的求积公式。

令 $t_1, t_2, \dots, t_n$ 表 E_n 中一点的 n 个坐标(变量),则 $t_1^{a_1} \cdots t_n^{a_n}$ 便称为 n 元独项式,而 $a_1, \dots, a_n$ 称为相应的次数或方幂(非负整数)。根据对称区域的定义,容易看出下列的定理为真:

定理 1. 每一个包含奇次方幂的多元独项式在对称区域上的积分值恒为零。凡只含偶次方幂的多元独项式在对称区域上的积分值只依赖于方幂的数值组,而与它们的排列顺序无关。

事实上,由于区域的对称性,含奇次方幂的那个坐标(变量)在积分区域中有正有负,故在整个区域上的积分值相互抵消为零。至于定理中的第二句断语,则由多重积分的定义方式即可知其为真。

定理 2. 设 R 为对称区域,而 $\int_R f(x) dx \approx \sum a_{if}(x_i)$ 为对称的求积公式(右端为对称求积和),那末使得

$$\sum a_{if}(x_i) - \int_R f(x) dx = 0 \quad (15)$$

对一切次数 $\leq 2k+1$ 的 n 元多项式恒成立的充分必要条件是,

公式(15)对于所有如下形式的独項式

$$t_1^{2k_1} t_2^{2k_2} \dots t_n^{2k_n} \quad \left(\begin{array}{l} 0 \leq k_1 \leq k_2 \leq \dots \leq k_n \\ k_1 + k_2 + \dots + k_n \leq k \end{array} \right)$$

都精确成立。

这里为什么不必考虑含奇次方幂的独項式呢？原因是，当含有奇次方幂的独項式代入对称的求积和 $\sum a_{ij} f(x_j)$ 时，其值必为零，因而(15)恆成立。

上述的定理 2 可作为构造对称区域上的对称求积公式的指导原则。首先是在对称区域 R 内，設定一批对称分布的計值点 x_j ，使所有属于同一个对称点組的計值点所相应的权系数（求积系数） a_j 都相同。然后将一切只含偶次方幂的独項式 $t_1^{2k_1} t_2^{2k_2} \dots t_n^{2k_n}$ 代入(15)式，而得出一組以 x_j 与 a_j 为未知元的代数方程式。最后从这个方程組中确定 x_j 与权系数 a_j 的值，便造出一个对称的求积公式

$$\int_R f(x) dx \approx \sum a_{ij} f(x_j). \quad (16)$$

例。設 R 是三維空間中以原点 $(0, 0, 0)$ 为中心的边长为 2 的正立方体。假定我們的目标是要去构造一个对所有不高于 7 次的三元多項式恆精确成立的对称求积公式，那末根据定理 2，只須考虑該公式对如下的七个独項式

$$1, x^2, x^4, x^2 y^2, x^6, x^4 y^2, x^2 y^2 z^2$$

成为精确等式即可。讓我們設定如下的对称点組及权系数：

$$(x_1, 0, 0), a_1(6); \quad (x_2, x_2, 0), a_2(12);$$

$$(x_3, x_3, x_3), a_3(8); \quad (x_4, x_4, x_4), a_4(8).$$

括号中的数字代表个数。例如，以 $(x_1, 0, 0)$ 为代表的对称点組包含

$$(\pm x_1, 0, 0), (0, \pm x_1, 0), (0, 0, \pm x_1),$$

故連正負号一并算在內，共有 6 个对称点，它們相应的权系数都是 a_1 。

为簡便計，記 $u_1 = x_1^2, u_2 = x_2^2, u_3 = x_3^2, u_4 = x_4^2$ ，于是将七个独項式依次代入(15)，便得到如下的方程組