

# 大学物理III

教师：吉彦达

理学院451

手机：18851657390

QQ：170487819

邮箱：jiyanda@nuaa.edu.cn



群名称:NUAA2020大物III吉彦达班  
群 号:1059153402

Code: NUAA2020

# 物理学中的矢量运算

## 一、矢量的概念

**标量：**只有大小和正负，没有方向

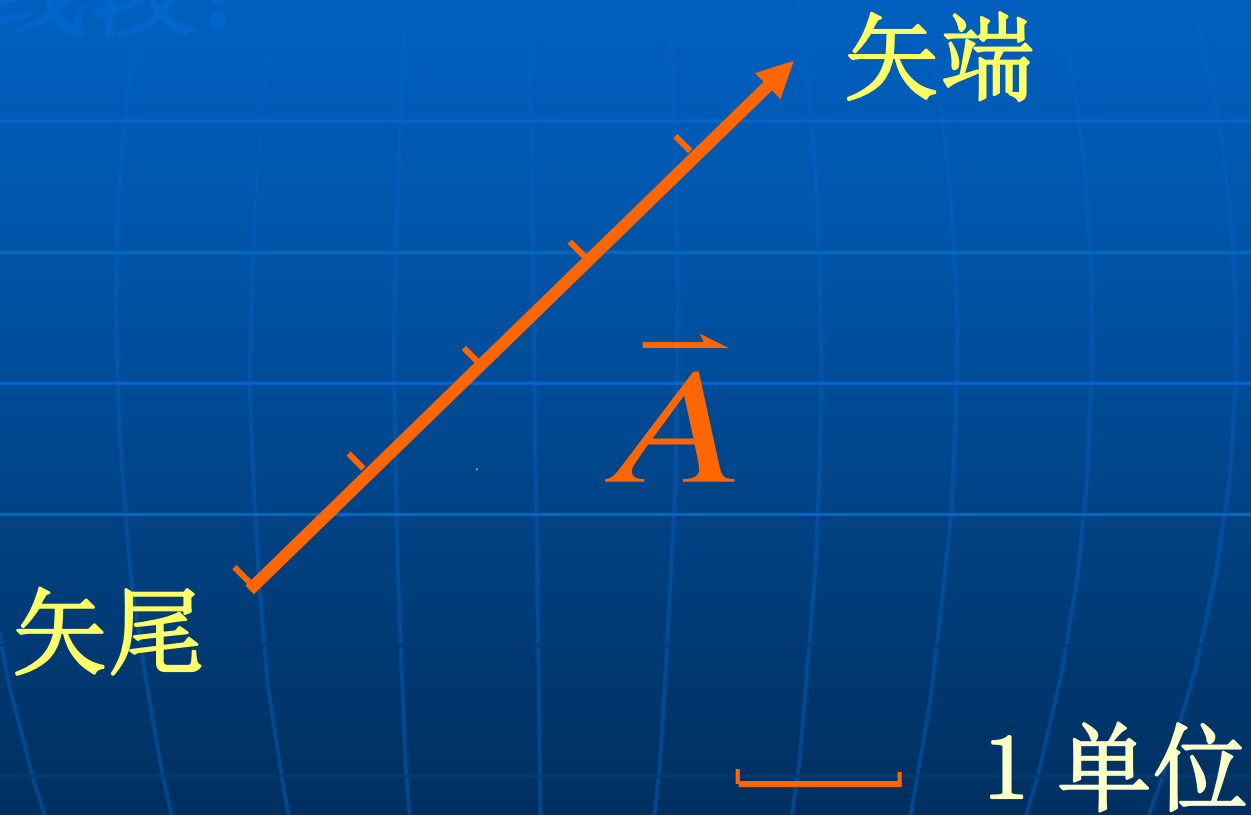
----- 时间、质量、功、能量

**矢量：**既有大小又有方向

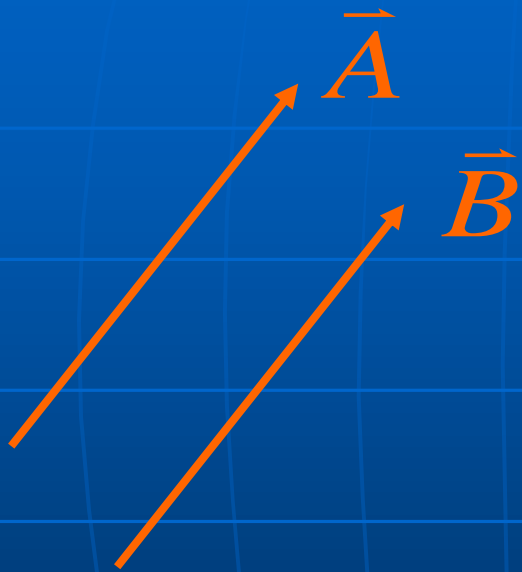
----- 速度、力、动量、冲量

# 1.矢量的几何表示法

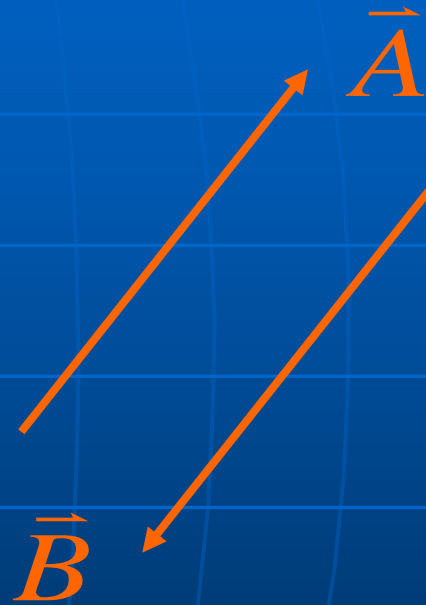
有向线段:



## 矢量的比较

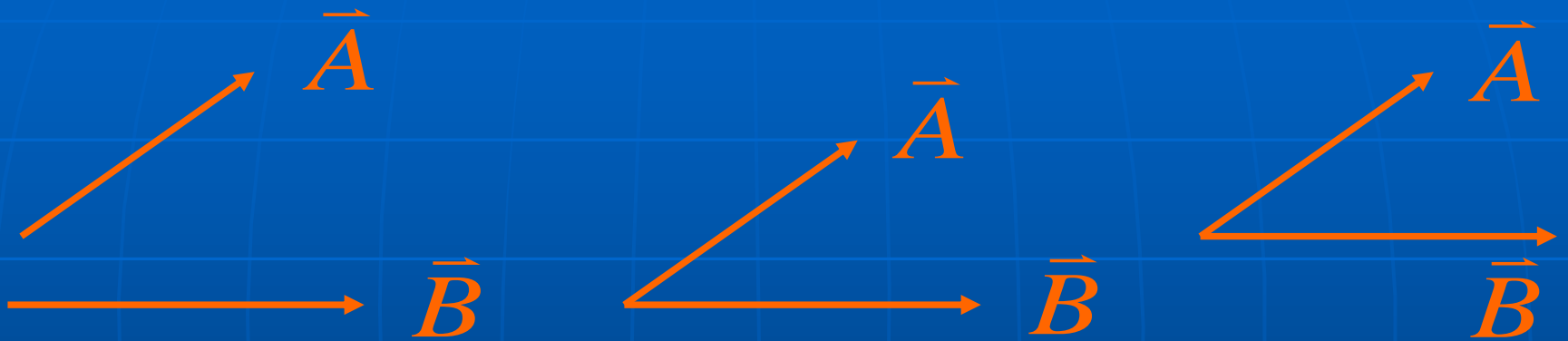


(a)  $\vec{A} = \vec{B}$



(b)  $\vec{A} = -\vec{B}$

## 矢量的平移



大小和方向均保持不变



平移不变性

## 2.矢量的模和单位矢量

矢量的模:  $|\vec{A}|$   $A$  表征矢量的大小

或  
单位矢量  $\vec{A}_0$ :  $|\vec{A}_0|=1$  方向与  $\vec{A}$  相同

$$\vec{A} = |\vec{A}| \vec{A}_0$$

负矢量  $-\vec{A}$ : 方向与  $\vec{A}$  相反, 大小相等

### 3. 矢量乘以数值的意义

$$\vec{B} = n\vec{A}$$

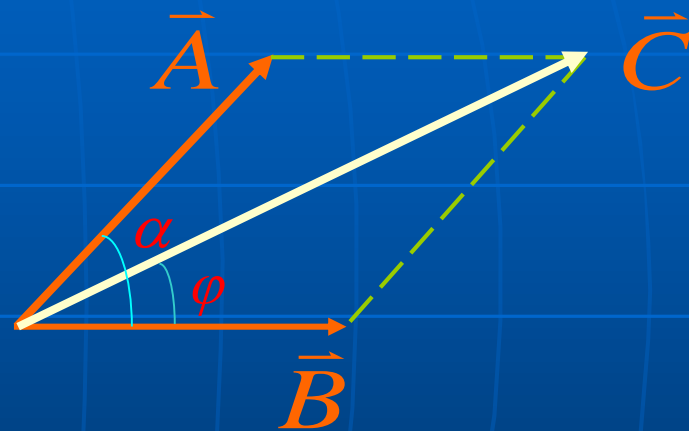
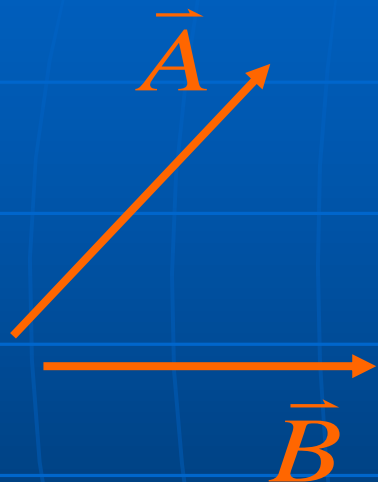
(1)  $n$  为纯数,  $|\vec{B}| = |n\vec{A}|$ , 方向与  $\vec{A}$   
则 相同或相反  $\longrightarrow$  矢量拉伸或收缩

(2)  $n$  为有量纲量, 得到一个新矢量,  
且  $|\vec{B}| = |n\vec{A}|$ , 方向与  $\vec{A}$  相同或相反

## 二、矢量和与矢量差

### 1. 矢量的合成（相加）

$$\vec{C} = \vec{A} + \vec{B}$$



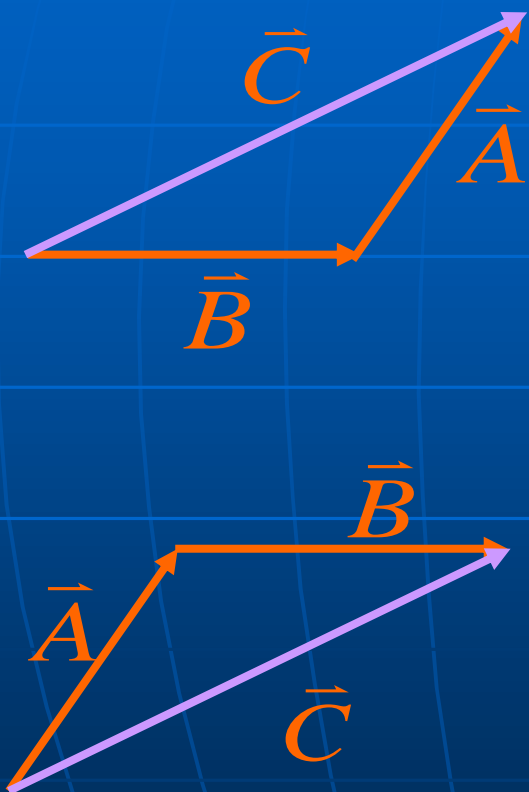
平行四边形法则

$$C = \sqrt{A^2 + B^2 + 2AB \cos \alpha}$$

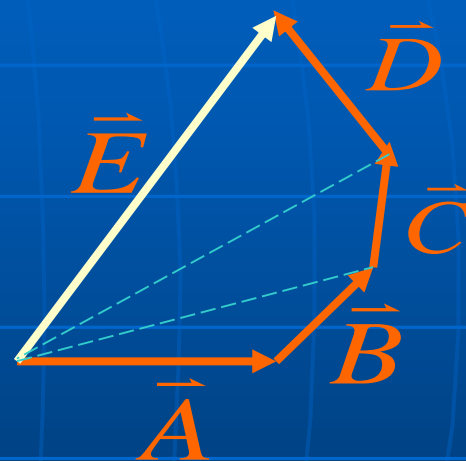
$$\varphi = \arctan \frac{A \sin \alpha}{B + A \cos \alpha}$$



## 三角形法则



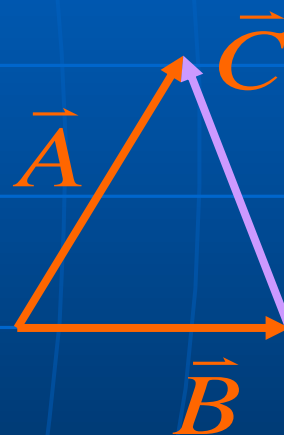
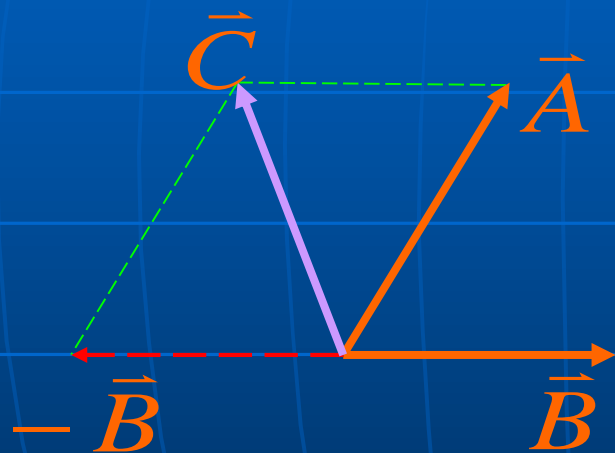
## 多边形法则



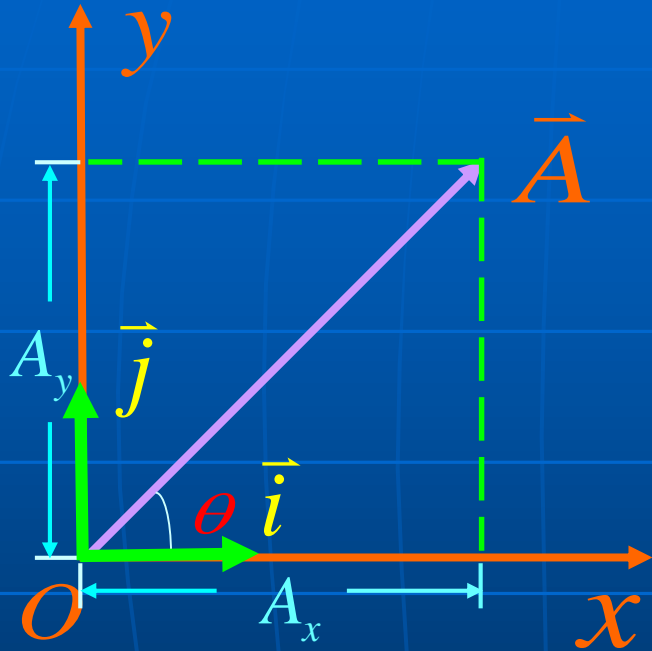
$$\vec{E} = \vec{A} + \vec{B} + \vec{C} + \vec{D}$$

## 2.关于矢量差（相减）

$$\vec{C} = \vec{A} - \vec{B} = \vec{A} + (-\vec{B})$$



### 3.矢量的分量表示法



$$A_x = A \cos \theta$$

$$A_y = A \sin \theta$$

$$\vec{A} = A_x \vec{i} + A_y \vec{j}$$

$$|\vec{A}| = A = \sqrt{A_x^2 + A_y^2}$$

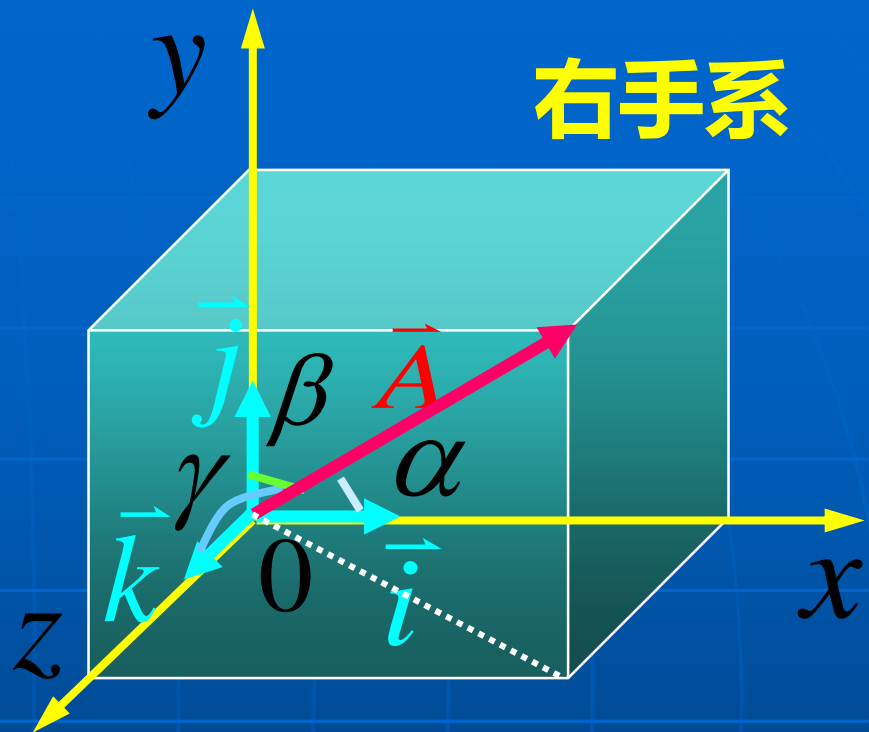
$$\theta = \arctan \frac{A_y}{A_x}$$

右手系

$$\vec{A} = A_x \vec{i} + A_y \vec{j} + A_z \vec{k}$$

$$|\vec{A}| = A = \sqrt{A_x^2 + A_y^2 + A_z^2}$$

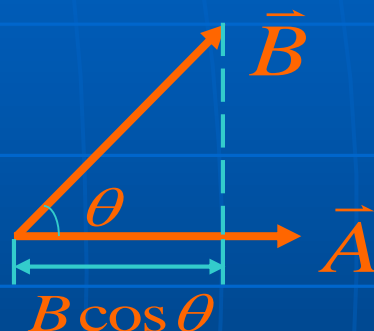
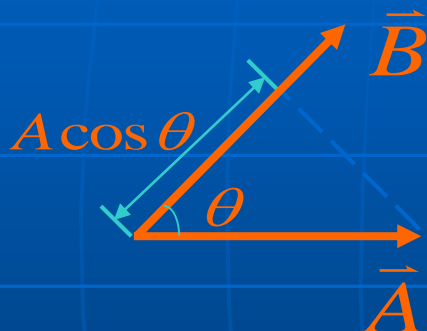
$$\cos \alpha = \frac{A_x}{A}, \cos \beta = \frac{A_y}{A}, \cos \gamma = \frac{A_z}{A}$$



### 三、矢量的标积

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = AB \cos \theta \quad \Rightarrow$$

标量



讨论:

(1) 标积满足交换律

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = \vec{B} \cdot \vec{A}$$

(2) 两矢量垂直  $\theta = \frac{\pi}{2}, \vec{A} \cdot \vec{B} = 0$

(3) 两矢量平行  $\theta = 0, \vec{A} \cdot \vec{B} = AB, \vec{A} \cdot \vec{A} = A^2$

(4) 在空间直角坐标系中

$$\vec{i} \cdot \vec{i} = \vec{j} \cdot \vec{j} = \vec{k} \cdot \vec{k} = 1 \quad \vec{i} \cdot \vec{j} = \vec{j} \cdot \vec{k} = \vec{k} \cdot \vec{i} = 0$$

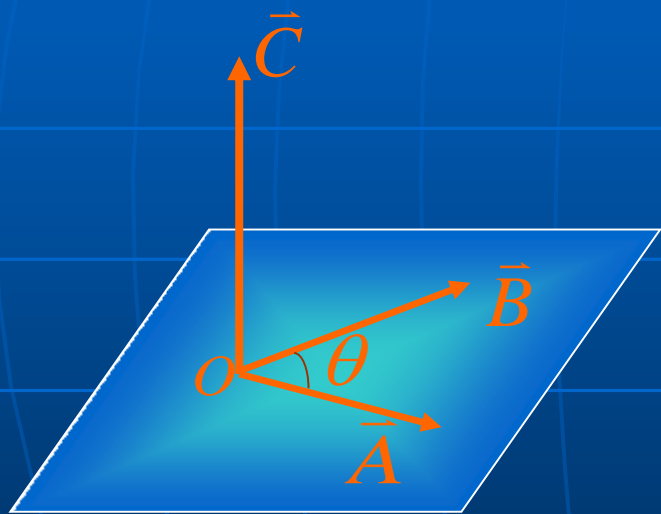
标积的坐标式

$$\begin{aligned} \vec{A} \cdot \vec{B} &= (A_x \vec{i} + A_y \vec{j} + A_z \vec{k}) \cdot (B_x \vec{i} + B_y \vec{j} + B_z \vec{k}) \\ &= A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z \end{aligned}$$

## 四、矢量的矢积

$$\vec{A} \times \vec{B} = \vec{C} \quad \longrightarrow$$

矢量



大小:  $|\vec{C}| = C = AB \sin \theta$

方向: 右手法则



垂直  $\vec{A}$ 、 $\vec{B}$  构成的平面

讨论:

(1) 矢积不满足交换律  $\vec{A} \times \vec{B} = -\vec{B} \times \vec{A}$

(2) 两矢量垂直  $\theta = \frac{\pi}{2}, |\vec{A} \times \vec{B}| = AB$

(3) 两矢量平行  $\theta = 0, \vec{A} \times \vec{B} = \vec{0}$

(4) 在空间直角坐标系中

$$\vec{i} \times \vec{i} = \vec{j} \times \vec{j} = \vec{k} \times \vec{k} = \vec{0} \quad \vec{i} \times \vec{j} = \vec{k}, \quad \vec{j} \times \vec{k} = \vec{i}, \quad \vec{k} \times \vec{i} = \vec{j}$$

矢积的坐标式

$$\vec{A} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \end{vmatrix}$$



# 五、矢量的导数和积分

## 1.矢量的导数

$$\frac{d\vec{A}(t)}{dt} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{A}(t_2) - \vec{A}(t_1)}{\Delta t}$$

### 导数的坐标式

$$\begin{aligned}\frac{d\vec{A}(t)}{dt} &= \frac{d}{dt} [A_x(t)\vec{i} + A_y(t)\vec{j} + A_z(t)\vec{k}] \\ &= \frac{dA_x(t)}{dt}\vec{i} + \frac{dA_y(t)}{dt}\vec{j} + \frac{dA_z(t)}{dt}\vec{k}\end{aligned}$$

$$1) \quad \frac{d}{dt}(\vec{A} \pm \vec{B}) = \frac{d\vec{A}}{dt} \pm \frac{d\vec{B}}{dt}$$

$$2) \quad \frac{d}{dt}(m\vec{A}) = \frac{dm}{dt} \vec{A} + m \frac{d\vec{A}}{dt}$$

$$3) \quad \frac{d}{dt}(\vec{A} \cdot \vec{B}) = \frac{d\vec{A}}{dt} \cdot \vec{B} + \vec{A} \cdot \frac{d\vec{B}}{dt}$$

$$4) \quad \frac{d}{dt}(\vec{A} \times \vec{B}) = \frac{d\vec{A}}{dt} \times \vec{B} + \vec{A} \times \frac{d\vec{B}}{dt}$$

$$\frac{d\vec{A}}{dt} = \frac{dA_x}{dt} \vec{i} + \frac{dA_y}{dt} \vec{j} + \frac{dA_z}{dt} \vec{k}$$

## 2.矢量的积分

$$\int_{t_1}^{t_2} \vec{A}(t) dt = ?$$

$$= \vec{i} \int_{t_1}^{t_2} A_x(t) dt + \vec{j} \int_{t_1}^{t_2} A_y(t) dt + \vec{k} \int_{t_1}^{t_2} A_z(t) dt$$

$$1) \int (\vec{A} \pm \vec{B}) dt = \int \vec{A} dt \pm \int \vec{B} dt$$

$$2) \int (m\vec{A}) dt = m \int \vec{A} dt \quad (m = \text{常量})$$

$$3) \int (\vec{C} \cdot \vec{A}) dt = \vec{C} \cdot \int \vec{A} dt \quad (\vec{C} = \text{常量})$$

$$4) \int (\vec{C} \times \vec{A}) dt = \vec{C} \times \int \vec{A} dt \quad (\vec{C} = \text{常量})$$

两矢量  $\vec{a} = 6\vec{i} + 12\vec{j}$ ,  $\vec{b} = -8\vec{i} - 6\vec{j}$

试求: (1)  $\vec{a} \cdot \vec{b}$  (2)  $\vec{a} \times \vec{b}$

解: (1)  $\vec{a} \cdot \vec{b} = (6\vec{i} + 12\vec{j}) \cdot (-8\vec{i} - 6\vec{j})$   
 $= -48 - 72 = -120$

(2)  $\vec{a} \times \vec{b} = (6\vec{i} + 12\vec{j}) \times (-8\vec{i} - 6\vec{j})$   
 $= -36\vec{k} + 96\vec{k} = 60\vec{k}$