

▼ 第1章 \mathbb{R}^3 空间的向量分析

▼ 向量分析基本知识

- 爱因斯坦求和约定
- Kronecher delta 符号 δ_{ij}
- 三阶单位全反对称张量（三阶 Levi-Citita 符号） ε_{ijk}
- 一些简单算例

▼ 梯度、散度、旋度

- 梯度 (gradient) 的定义
- 散度 (divergence) 的定义
- 旋度 (curl) 的定义
- 直角坐标系下的梯度、散度、旋度
- ∇ 算子

▼ 梯度与方向导数的关系

- 方向导数
- 梯度和方向导数的关系
- 散度与高斯定理
- 旋度与斯托克斯定理

▼ \mathbb{R}^3 空间中向量分析常用公式

- 分析工具

▼ \mathbb{R}^3 空间中重要微分恒等式

- 与 \vec{r} 有关的公式
- 从左往右证的公式
- 需要注意力的公式
- 从右往左证的公式

▼ \mathbb{R}^3 空间中重要积分恒等式

- 高斯定理
- 斯托克斯定理
- 格林第一恒等式
- 格林第二恒等式

▼ 第2章 \mathbb{R}^3 空间曲线坐标系中的向量分析

▼ ∇ 算子

- 直角坐标下的 ∇
- 球坐标下的 ∇
- 柱坐标下的 ∇

▼ ∇^2 算子

- 直角坐标下的 ∇^2
- 球坐标下的 ∇^2
- 柱坐标下的 ∇^2

▪ 第3章 线性空间

▼ 第4章 复变函数的概念

- 欧拉公式

▼ 复变函数

▼ 常见复变函数

- 有理函数
- 指数函数
- 对数函数
- 幂函数
- 三角函数
- 双曲函数

▼ 第5章 解析函数

▼ 复变函数的导数

- 复变函数的连续性
- 复变函数的导数
- 柯西-黎曼条件
- 命题的证明

▼ 复变函数的解析性

- 复变函数的解析性

▼ 相关定理

- 定理1
- 定理2
- 定理3
- 定理4

▼ 例题

▼ 例1

- 方法1（积分法）
- 例2
- 例3

▼ 第6章 复变函数积分

▼ 复变函数积分

- 复变函数积分的定义
- 复变函数积分的性质

▼ 柯西积分定理

- 单连通区域柯西积分定理
- 多连通区域的柯西积分定理
- 柯西积分公式
- 解析函数高阶导数的积分表达式

▼ 第7章 复变函数的级数展开

- 解析函数的泰勒展开

▼ 解析函数的洛朗展开

- 复变函数的零点
- 复变函数的奇点

▼ 奇点的分类

- 孤立奇点

- 非孤立奇点
- 孤立奇点的分类
- 解析函数的洛朗展开定理
- ▼ 例题
 - 例1
 - 例2

▼ 第8章 留数定理及其在实积分中的应用

▼ 留数定理

- 留数的定义
- ▼ 留数的求法
 - 定义法
 - 极限法
 - 特殊情况
- ▼ 留数定理
 - 例1

▼ 留数定理在实积分中的应用

- 计算无穷限奇异积分的柯西主值
- 利用 Jordan 引理计算一类带有三角函数的实积分问题
- ▼ 计算一类被积函数为有理三角函数式的实积分
 - 例1
 - 例2

▼ 第9章 傅里叶变换

▼ 傅里叶级数

- 三角函数基的傅里叶级数
- e 指数基的傅里叶级数

▼ 傅里叶变换(to be continued)

- 傅里叶分解与傅里叶变换
- ▼ 傅里叶变换的基本性质
 - 线性定理
 - 延迟定理
 - 位移定理
 - 标度变换定理
 - 微分定理
 - 卷积定理

▼ 第10章 拉普拉斯变换

▪ 拉普拉斯变换的定义

▼ 拉普拉斯变换的性质（两种记号）

- 线性定理
- 延迟定理
- 位移定理
- 标度变换定理
- 卷积定理

- 微分定理
- 积分性质
- 周期函数变换定理
- 常用拉普拉斯变换及反演
- ▼ 拉普拉斯变换的应用
 - ▼ 解常微分方程
 - 例1
- ▼ 第11章 δ 函数
 - δ 函数的定义
 - δ 函数的性质
 - ▼ 三维 δ 函数
 - 三维直角坐标系
 - 三维球坐标系
 - 三维柱坐标系
 - 不同形式的 δ 函数
 - ▼ δ 函数的傅里叶展式和傅里叶变换
 - 一维
 - 三维
 - ▼ 例题
 - 例1
- 第12章 小波变换初步
- ▼ 第13章 波动方程、输运方程、泊松方程及其定解问题
 - ▼ 波动方程、输运方程、泊松方程的标准形式
 - 波动方程（双曲方程）
 - 输运方程（抛物方程）
 - 泊松方程（椭圆方程）
 - 拉普拉斯方程
 - ▼ 波动方程、输运方程、泊松方程的定解条件
 - ▼ 初始条件
 - 波动方程初始条件
 - 输运方程初始条件
 - 泊松方程初始条件
 - ▼ 边界条件
 - 第一类边界条件
 - 第二类边界条件
 - 第三类边界条件
 - 自然边界条件
 - 周期性边界条件
 - 衔接条件
 - ▼ 波动方程、输运方程、泊松方程的定解条件
 - 波动方程定解条件
 - 输运方程定解条件

- 泊松方程定解条件
- ▼ 第14章 分离变量法
 - 例1
- ▼ 第15章 曲线坐标系下的分离变量
 - ▼ 球坐标系下方程的分离变量
 - ▼ 拉普拉斯方程在球坐标系下的分量变量
 - 径向方程
 - 球函数方程
 - 方位角满足的方程
 - 连带勒让德方程
 - 勒让德方程
 - ▼ 亥姆霍兹方程在球坐标系下的分离变量
 - 球贝塞尔方程
 - 球函数方程
 - 方位角满足的方程
 - 连带勒让德方程
 - 勒让德方程
 - ▼ 柱坐标系下方程的分离变量
 - ▼ 柱坐标系下亥姆霍兹方程的分离变量
 - $\Phi(\varphi)$ 满足的方程
 - $Z(z)$ 满足的方程
 - 贝塞尔方程
- 第16章 球函数
- 第17章 柱函数
- 第18章 格林函数法
- 第19章 其他方程求解
- 第20章 非线性数学物理方程初步
- 第21章 泛函的变分
- 第22章 变分原理

第1章 \mathbb{R}^3 空间的向量分析

向量分析基本知识

爱因斯坦求和约定

在同一代数项中见到两个重复指标 i 就自动进行求和（除非特别指出该重复指标不求和），我们称求和指标 i 为“哑标”。

比如， \mathbb{R}^3 空间中的向量 $\vec{A} \in \mathbb{R}^3$ 在直角坐标下可表示为：

$$\vec{A} = A_1 \vec{e}_1 + A_2 \vec{e}_2 + A_3 \vec{e}_3 \equiv \sum_i A_i \vec{e}_i$$

其中, $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3$ 分别是 x, y, z 轴正方向上的单位向量。

可利用爱因斯坦求和约定将 $\vec{A} \in \mathbb{R}^3$ 简写为:

$$\vec{A} = \sum_i A_i \vec{e}_i \rightarrow \vec{A} = A_i \vec{e}_i$$

这样就省去了写求和符号的工作。

Kronecher delta 符号 δ_{ij}

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1 & , i = j \\ 0 & , i \neq j \end{cases}$$

三阶单位全反对称张量 (三阶 Levi-Citita 符号) ε_{ijk}

$$\varepsilon_{ijk} = \begin{cases} 1 & , ijk = 123, 231, 312, \text{即相邻两指标经过偶次对换能还原到123} \\ -1 & , ijk = 132, 213, 321, \text{即相邻两指标经过奇次对换能还原到123} \\ 0 & , ijk \text{中有相同指标} \end{cases}$$

可以利用 ε_{ijk} 表示任何一个三阶行列式:

$$\begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = \varepsilon_{ijk} a_i b_j c_k$$

一些简单算例

$$\vec{e}_i \cdot \vec{e}_j = \delta_{ij}$$

$$A_i \delta_{ij} = A_j$$

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

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = (A_i \vec{e}_i) \cdot (B_j \vec{e}_j) = A_i B_j \vec{e}_i \cdot \vec{e}_j = A_i B_j \delta_{ij} = A_i B_i$$

$$\vec{A} \times \vec{B} = \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i A_j B_k$$

$$\vec{A} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ A_1 & A_2 & A_3 \\ B_1 & B_2 & B_3 \end{vmatrix} = \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i A_j B_k$$

梯度、散度、旋度

梯度 (gradient) 的定义

设 $\psi(\vec{r})$ 是标量场, $\psi(\vec{r})$ 其梯度, 记为 $\text{grad } \psi(\vec{r})$, 由下式定义:

$$\text{grad } \psi(\vec{r}) \cdot d\vec{r} = d\psi(\vec{r})$$

其中, $d\vec{r}$ 是位矢 \vec{r} 的微小变化, $d\psi(\vec{r})$ 是标量场 $\psi(\vec{r})$ 因位矢 \vec{r} 变化 $d\vec{r}$ 而引起的相应的变化。具体来说, $d\psi(\vec{r})$ 的定义为:

$$d\psi(\vec{r}) \equiv \psi(\vec{r} + d\vec{r}) - \psi(\vec{r})$$

散度 (divergence) 的定义

向量场 \vec{A} 的散度, 记为 $\text{div } \vec{A}$, 定义为:

$$\text{div } \vec{A} \equiv \lim_{V \rightarrow 0^+} \frac{1}{V} \oint_{\partial V^+} \vec{A} \cdot d\vec{S}$$

旋度 (curl) 的定义

向量场 \vec{A} 的旋度, 记为 $\text{curl } \vec{A}$, 由下式定义:

$$(\text{curl } \vec{A}) \cdot \vec{n} = \lim_{\sigma \rightarrow 0^+} \frac{1}{\sigma} \oint_{\partial \sigma^+} \vec{A} \cdot d\vec{l}$$

其中, σ 是与 \vec{n} 垂直的面元。 \vec{n} 与面元 σ 的正绕行方向满足右手定则。

直角坐标系下的梯度、散度、旋度

这里直接给出结论。

$$\text{grad } \psi = \vec{e}_i \partial_i \psi$$

$$\text{div } \vec{A} = \partial_i A_i$$

$$\text{curl } \vec{A} = \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i \partial_j A_k$$

∇ 算子

∇ 算子 (nabla 算子, 或 del 算子) 定义为:

$$\nabla \equiv \vec{e}_i \partial_i$$

其中, ∂_i 的定义为:

$$\partial_i \equiv \frac{\partial}{\partial x_i}$$

利用 ∇ 算子，可将梯度、散度、旋度表示为：

$$\text{grad } \psi = \vec{e}_i \partial_i \psi \equiv \nabla \psi$$

$$\text{div } \vec{A} = \partial_i A_i \equiv \nabla \cdot \vec{A}$$

$$\text{curl } \vec{A} = \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i \partial_j A_k \equiv \nabla \times \vec{A}$$

为了书写方便，以后用 $\nabla \psi, \nabla \cdot \vec{A}, \nabla \times \vec{A}$ 分别来指代梯度、散度、旋度。

梯度与方向导数的关系

方向导数

标量场 ψ 在 \vec{r} 点处沿 \vec{v} 方向的方向导数，记为 $\left. \frac{\partial \psi(\vec{r})}{\partial l} \right|_{\vec{v}}$ ，定义为：

$$\left. \frac{\partial \psi(\vec{r})}{\partial l} \right|_{\vec{v}} \equiv \lim_{v \rightarrow 0^+} \frac{\psi(\vec{r} + \vec{v}) - \psi(\vec{r})}{v}$$

特别地，标量场 ψ 在曲面 Σ 上的 \vec{r} 点处沿曲面上 \vec{r} 点的外法向的方向导数简记为：

$$\frac{\partial \psi(\vec{r})}{\partial n}$$

梯度和方向导数的关系

标量场的梯度的定义：

$$\nabla \psi \cdot d\vec{r} = d\psi$$

设 $d\vec{r} = \vec{n} dr$ ，其中 \vec{n} 是与 $d\vec{r}$ 同向的单位向量，则有：

$$(\nabla \psi) \cdot \vec{n} dr = d\psi$$

即：

$$(\nabla \psi) \cdot \vec{n} = \frac{d\psi}{dr} = \frac{\psi(\vec{r} + d\vec{r}) - \psi(\vec{r})}{dr} = \left. \frac{\partial \psi(\vec{r})}{\partial l} \right|_{\vec{n}}$$

这就是说，标量场 ψ 的梯度 $\nabla \psi$ 在某一方向 \vec{n} 的投影恰等于标量场沿这一方向 \vec{n} 的方向导数 $\left. \frac{\partial \psi(\vec{r})}{\partial l} \right|_{\vec{n}}$ 。

散度与高斯定理

从散度的定义

$$\nabla \cdot \vec{A} \equiv \lim_{V \rightarrow 0^+} \frac{1}{V} \oint_{\partial V^+} \vec{A} \cdot d\vec{S}$$

出发，可以导出高斯定理：

$$\oint_{\partial V^+} \vec{A} \cdot d\vec{S} = \int_V (\nabla \cdot \vec{A}) dV$$

旋度与斯托克斯定理

从旋度的定义

$$(\nabla \times \vec{A}) \cdot \vec{n} = \lim_{\sigma \rightarrow 0^+} \frac{1}{\sigma} \oint_{\partial \sigma^+} \vec{A} \cdot d\vec{l}$$

出发，可以导出斯托克斯定理：

$$\oint_{\partial \Sigma^+} \vec{A} \cdot d\vec{l} = \int_{\Sigma} (\nabla \times \vec{A}) \cdot d\vec{S}$$

\mathbb{R}^3 空间中向量分析常用公式

分析工具

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{e}_i \cdot \vec{e}_j = \delta_{ij} \\ \vec{A} = A_i \vec{e}_i \\ A_i \delta_{ij} = A_j \\ \vec{A} \cdot \vec{B} = A_i B_i \\ \vec{A} \times \vec{B} = \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i A_j B_k \\ (\vec{A} \times \vec{B})_l = \varepsilon_{ljk} A_j B_k \\ \nabla \psi = \vec{e}_i \partial_i \\ \nabla \cdot \vec{A} = \partial_i A_i \\ \nabla \times \vec{A} = \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i \partial_j A_k \\ \partial_i \psi = (\nabla \psi)_i \\ \nabla^2 \equiv \nabla \cdot \nabla = \partial_i \partial_i \\ \nabla^2 \psi \equiv \nabla \cdot (\nabla \psi) = \partial_i \partial_i \psi \\ \nabla^2 \vec{A} \equiv (\nabla^2 A_i) \vec{e}_i \\ \varepsilon_{ijk} = \varepsilon_{jki} = \varepsilon_{kij} \\ \varepsilon_{ijk} \varepsilon_{ilm} = \delta_{jl} \delta_{km} - \delta_{jm} \delta_{kl} \\ \partial_i x_j = \delta_{ij} \end{array} \right.$$

\mathbb{R}^3 空间中重要微分恒等式

与 \vec{r} 有关的公式

| $\nabla \cdot \vec{r} = 3$

$$\nabla \cdot \vec{r} = \partial_i x_i = 3$$

| $\nabla \times \vec{r} = \vec{0}$

$$\nabla \times \vec{r} = \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i \partial_j x_k = \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i \delta_{jk} = \vec{0}$$

从左往右证的公式

| $\nabla(\varphi\psi) = \varphi\nabla\psi + \psi\nabla\varphi$

$$\begin{aligned}\nabla(\varphi\psi) &= \vec{e}_i \partial_i (\varphi\psi) \\ &= \vec{e}_i \varphi \partial_i \psi + \vec{e}_i \psi \partial_i \varphi \\ &= \varphi \vec{e}_i \partial_i \psi + \psi \vec{e}_i \partial_i \varphi \\ &= \varphi \nabla \psi + \psi \nabla \varphi\end{aligned}$$

| $\nabla \cdot (\varphi \vec{A}) = \vec{A} \cdot (\nabla \varphi) + \varphi \nabla \cdot \vec{A}$

$$\begin{aligned}\nabla \cdot (\varphi \vec{A}) &= \partial_i (\varphi \vec{A})_i \\ &= \partial_i (\varphi A_i) \\ &= \varphi \partial_i A_i + A_i \partial_i \varphi \\ &= \varphi \nabla \cdot \vec{A} + (\vec{A} \cdot \nabla) \varphi \\ &= (\vec{A} \cdot \nabla) \varphi + \varphi \nabla \cdot \vec{A}\end{aligned}$$

| $\nabla \times (\varphi \vec{A}) = (\nabla \varphi) \times \vec{A} + \varphi \nabla \times \vec{A}$

$$\begin{aligned}\nabla \times (\varphi \vec{A}) &= \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i \partial_j (\varphi \vec{A})_k \\ &= \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i \partial_j (\varphi A_k) \\ &= \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i (A_k \partial_j \varphi + \varphi \partial_j A_k) \\ &= \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i (\nabla \varphi)_j A_k + \varphi \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i \partial_j A_k \\ &= (\nabla \varphi) \times \vec{A} + \varphi \nabla \times \vec{A}\end{aligned}$$

| $\nabla \cdot (\vec{A} \times \vec{B}) = \vec{B} \cdot (\nabla \times \vec{A}) - \vec{A} \cdot (\nabla \times \vec{B})$

$$\begin{aligned}
\nabla \cdot (\vec{A} \times \vec{B}) &= \partial_i (\vec{A} \times \vec{B})_i \\
&= \partial_i (\varepsilon_{ijk} A_j B_k) \\
&= \varepsilon_{ijk} \partial_i (A_j B_k) \\
&= \varepsilon_{ijk} B_k \partial_i A_j + \varepsilon_{ijk} A_j \partial_i B_k \\
&= B_k \varepsilon_{kij} \partial_i A_j - A_j \varepsilon_{jik} \partial_i B_k \\
&= B_k (\nabla \times \vec{A})_k - A_j (\nabla \times \vec{B})_j \\
&= \vec{B} \cdot (\nabla \times \vec{A}) - \vec{A} \cdot (\nabla \times \vec{B})
\end{aligned}$$

$$\nabla \times (\vec{A} \times \vec{B}) = (\vec{B} \cdot \nabla) \vec{A} - (\vec{A} \cdot \nabla) \vec{B} + \vec{A}(\nabla \cdot \vec{B}) - \vec{B}(\nabla \cdot \vec{A})$$

$$\begin{aligned}
\nabla \times (\vec{A} \times \vec{B}) &= \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i \partial_j (\vec{A} \times \vec{B})_k \\
&= \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i \partial_j \varepsilon_{klm} A_l B_m \\
&= \varepsilon_{kij} \varepsilon_{klm} \vec{e}_i \partial_j (A_l B_m) \\
&= (\delta_{il} \delta_{jm} - \delta_{im} \delta_{jl}) \vec{e}_i (B_m \partial_j A_l + A_l \partial_j B_m) \\
&= \vec{e}_l B_j \partial_j A_l + \vec{e}_l A_l \partial_m B_m - \vec{e}_m B_m \partial_l A_l - \vec{e}_m A_j \partial_j B_m \\
&= B_j \partial_j A_l \vec{e}_l + \vec{e}_l A_l \partial_m B_m - \vec{e}_m B_m \partial_l A_l - A_j \partial_j B_m \vec{e}_m \\
&= (\vec{B} \cdot \nabla) \vec{A} + \vec{A}(\nabla \cdot \vec{B}) - \vec{B}(\nabla \cdot \vec{A}) - (\vec{A} \cdot \nabla) \vec{B} \\
&= (\vec{B} \cdot \nabla) \vec{A} - (\vec{A} \cdot \nabla) \vec{B} + \vec{A}(\nabla \cdot \vec{B}) - \vec{B}(\nabla \cdot \vec{A})
\end{aligned}$$

$$\nabla \times (\nabla \times \vec{A}) = \nabla(\nabla \cdot \vec{A}) - \nabla^2 \vec{A}$$

$$\begin{aligned}
\nabla \times (\nabla \times \vec{A}) &= \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i \partial_j (\nabla \times \vec{A})_k \\
&= \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i \partial_j \varepsilon_{klm} \partial_l A_m \\
&= \varepsilon_{kij} \varepsilon_{klm} \vec{e}_i \partial_j \partial_l A_m \\
&= (\delta_{il} \delta_{jm} - \delta_{im} \delta_{jl}) \vec{e}_i \partial_j \partial_l A_m \\
&= \vec{e}_l \partial_m \partial_l A_m - \vec{e}_m \partial_l \partial_l A_m \\
&= \vec{e}_l \partial_l \partial_m A_m - \partial_l \partial_l A_m \vec{e}_m \\
&= \nabla(\nabla \cdot \vec{A}) - \nabla^2 \vec{A}
\end{aligned}$$

需要注意力的公式

$$\nabla \times (\nabla \varphi) = \vec{0}$$

$$\begin{aligned}
\nabla \times (\nabla \varphi) &= \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i \partial_j (\nabla \varphi)_k \\
&= \vec{e}_i \varepsilon_{ijk} \partial_j \partial_k \varphi
\end{aligned}$$

由于我们只考虑性质比较好的函数，于是 $\partial_j \partial_k \varphi = \partial_k \partial_j \varphi$ ，再结合 $\varepsilon_{ijk} = -\varepsilon_{ikj}$ ，有：

$$\begin{aligned}
\vec{e}_i \varepsilon_{ijk} \partial_j \partial_k \varphi &= -\vec{e}_i \varepsilon_{ikj} \partial_k \partial_j \varphi \\
&= -\vec{e}_i \varepsilon_{ijk} \partial_j \partial_k \varphi
\end{aligned}$$

最后一步是因为 j, k 都是用于求和的哑标，因此可以交换。

上式说明：

$$\vec{e}_i \varepsilon_{ijk} \partial_j \partial_k \varphi = \vec{0}$$

于是：

$$\nabla \times (\nabla \varphi) = \vec{e}_i \varepsilon_{ijk} \partial_j \partial_k \varphi = \vec{0}$$

$$\nabla \cdot (\nabla \times \vec{A}) = 0$$

$$\begin{aligned} \nabla \cdot (\nabla \times \vec{A}) &= \partial_i (\nabla \times \vec{A})_i \\ &= \partial_i \varepsilon_{ijk} \partial_j A_k \\ &= \varepsilon_{ijk} \partial_i \partial_j A_k \end{aligned}$$

注意到：

$$\begin{aligned} \varepsilon_{ijk} \partial_i \partial_j A_k &= -\varepsilon_{jik} \partial_j \partial_i A_k \\ &= -\varepsilon_{ijk} \partial_i \partial_j A_k \end{aligned}$$

于是：

$$\varepsilon_{ijk} \partial_i \partial_j A_k = 0$$

这就是说：

$$\nabla \cdot (\nabla \times \vec{A}) = \varepsilon_{ijk} \partial_i \partial_j A_k = 0$$

从右往左证的公式

$$\nabla(\vec{A} \cdot \vec{B}) = (\vec{B} \cdot \nabla) \vec{A} + (\vec{A} \cdot \nabla) \vec{B} + \vec{B} \times (\nabla \times \vec{A}) + \vec{A} \times (\nabla \times \vec{B})$$

$$\begin{aligned} &(\vec{B} \cdot \nabla) \vec{A} + (\vec{A} \cdot \nabla) \vec{B} + \vec{B} \times (\nabla \times \vec{A}) + \vec{A} \times (\nabla \times \vec{B}) \\ &= B_i \partial_i A_j \vec{e}_j + A_i \partial_i B_j \vec{e}_j + \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i B_j (\nabla \times \vec{A})_k + \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i A_j (\nabla \times \vec{B})_k \\ &= B_i \partial_i A_j \vec{e}_j + A_i \partial_i B_j \vec{e}_j + \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i B_j \varepsilon_{klm} \partial_l A_m + \varepsilon_{ijk} \vec{e}_i A_j \varepsilon_{klm} \partial_l B_m \\ &= B_i \partial_i A_j \vec{e}_j + A_i \partial_i B_j \vec{e}_j + \varepsilon_{kij} \varepsilon_{klm} \vec{e}_i B_j \partial_l A_m + \varepsilon_{kij} \varepsilon_{klm} \vec{e}_i A_j \partial_l B_m \\ &= B_i \partial_i A_j \vec{e}_j + A_i \partial_i B_j \vec{e}_j + (\delta_{il} \delta_{jm} - \delta_{im} \delta_{jl}) \vec{e}_i B_j \partial_l A_m + (\delta_{il} \delta_{jm} - \delta_{im} \delta_{jl}) \vec{e}_i A_j \partial_l B_m \\ &= B_i \partial_i A_j \vec{e}_j + A_i \partial_i B_j \vec{e}_j + \vec{e}_l B_m \partial_l A_m - \vec{e}_m B_l \partial_l A_m + \vec{e}_l A_m \partial_l B_m - \vec{e}_m A_l \partial_l B_m \\ &= B_i \partial_i A_j \vec{e}_j + A_i \partial_i B_j \vec{e}_j + B_m \vec{e}_l \partial_l A_m - B_l \partial_l A_m \vec{e}_m + A_m \vec{e}_l \partial_l B_m - A_l \partial_l B_m \vec{e}_m \\ &= B_m \vec{e}_l \partial_l A_m + A_m \vec{e}_l \partial_l B_m \\ &= B_m \nabla A_m + A_m \nabla B_m \\ &= \nabla(A_m B_m) \\ &= \nabla(\vec{A} \cdot \vec{B}) \end{aligned}$$

\mathbb{R}^3 空间中重要积分恒等式

高斯定理

$$\oint_{\partial V^+} \vec{A} \cdot d\vec{S} = \int_V (\nabla \cdot \vec{A}) dV$$

斯托克斯定理

$$\oint_{\partial \Sigma^+} \vec{A} \cdot d\vec{l} = \int_{\Sigma} (\nabla \times \vec{A}) \cdot d\vec{S}$$

格林第一恒等式

$$\oint_{\partial \Omega^+} \psi \nabla \phi \cdot d\vec{S} = \int_{\Omega} (\psi \nabla^2 \phi + \nabla \phi \cdot \nabla \psi) dV$$

注意到：

$$\begin{aligned} \nabla \cdot (\psi \nabla \phi) &= \partial_i (\psi \nabla \phi)_i \\ &= \partial_i (\psi \partial_i \phi) \\ &= (\partial_i \phi) (\partial_i \psi) + \psi \partial_i \partial_i \phi \\ &= (\nabla \phi)_i (\nabla \psi)_i + \psi \nabla^2 \phi \\ &= (\nabla \phi) \cdot (\nabla \psi) + \psi \nabla^2 \phi \end{aligned}$$

于是由高斯定理，有：

$$\begin{aligned} \oint_{\partial \Omega^+} \psi \nabla \phi \cdot d\vec{S} &= \int_{\Omega} \nabla \cdot (\psi \nabla \phi) dV \\ &= \int_{\Omega} [(\nabla \phi) \cdot (\nabla \psi) + \psi \nabla^2 \phi] dV \\ &= \int_{\Omega} [\psi \nabla^2 \phi + (\nabla \phi) \cdot (\nabla \psi)] dV \end{aligned}$$

格林第二恒等式

$$\oint_{\partial \Omega^+} (\psi \nabla \phi - \phi \nabla \psi) \cdot d\vec{S} = \int_{\Omega} (\psi \nabla^2 \phi - \phi \nabla^2 \psi) dV$$

利用 $\nabla \cdot (\varphi \vec{A}) = \vec{A} \cdot (\nabla \varphi) + \varphi \nabla \cdot \vec{A}$ 可得：

$$\begin{aligned} \nabla \cdot (\psi \nabla \phi - \phi \nabla \psi) &= \nabla \phi \cdot \nabla \psi + \psi \nabla \cdot (\nabla \phi) - (\nabla \psi \cdot \nabla \phi + \phi \nabla \cdot (\nabla \psi)) \\ &= \psi \nabla^2 \phi - \phi \nabla^2 \psi \end{aligned}$$

于是由高斯定理可得：

$$\begin{aligned}\oint_{\partial\Omega^+} (\psi \nabla \phi - \phi \nabla \psi) \cdot d\vec{S} &= \int_{\Omega} \nabla \cdot (\psi \nabla \phi - \phi \nabla \psi) dV \\ &= \int_{\Omega} (\psi \nabla^2 \phi - \phi \nabla^2 \psi) dV\end{aligned}$$

第2章 \mathbb{R}^3 空间曲线坐标系中的向量分析

∇ 算子

直角坐标下的 ∇

$$\nabla = \vec{e}_x \frac{\partial}{\partial x} + \vec{e}_y \frac{\partial}{\partial y} + \vec{e}_z \frac{\partial}{\partial z}$$

球坐标下的 ∇

$$\nabla = \vec{e}_r \frac{\partial}{\partial r} + \vec{e}_\theta \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} + \vec{e}_\varphi \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \varphi}$$

柱坐标下的 ∇

$$\nabla = \vec{e}_\rho \frac{\partial}{\partial \rho} + \vec{e}_\varphi \frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial \varphi} + \vec{e}_z \frac{\partial}{\partial z}$$

∇^2 算子

直角坐标下的 ∇^2

$$\nabla^2 = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$$

球坐标下的 ∇^2

$$\nabla^2 = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin \theta \frac{\partial}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2}$$

柱坐标下的 ∇^2

$$\nabla^2 = \frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial \rho} \left(\rho \frac{\partial}{\partial \rho} \right) + \frac{1}{\rho^2} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$$

第3章 线性空间

第4章 复变函数的概念

欧拉公式

$$e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta, \theta \in \mathbb{C}$$

复变函数

复变函数是黎曼面到复平面的映射，即：

$$f(z) : \mathbb{C}^{\mathbb{R}} \rightarrow \mathbb{C}$$

常见复变函数

有理函数

$$f(z) = \frac{a_0 + a_1 z + \cdots + a_n z^n}{b_0 + b_1 z + \cdots + b_n z^n}, \quad a_i, b_i \in \mathbb{C}, \quad m, n \in \mathbb{Z}$$

指数函数

$$f(z) = e^z$$

对数函数

$$f(z) = \ln z$$

幂函数

$$f(z) = z^a, \quad a \in \mathbb{C}$$

三角函数

$$\cos z \equiv \frac{e^{iz} + e^{-iz}}{2}$$

$$\sin z \equiv \frac{e^{iz} - e^{-iz}}{2i}$$

性质:

$$\cos(-z) = \cos(z), \quad \cos(z + 2\pi) = \cos(z)$$

$$\sin(-z) = -\sin(z), \quad \sin(z + 2\pi) = \sin(z)$$

$$\sin^2 z + \cos^2 z = 1$$

$|\cos z|, |\sin z|$ 可以大于 1, 这与实三角函数不同。

双曲函数

$$\cosh z \equiv \frac{e^z + e^{-z}}{2}$$

$$\sinh z \equiv \frac{e^z - e^{-z}}{2}$$

$$\tanh z \equiv \frac{\sinh z}{\cosh z} = \frac{e^z - e^{-z}}{e^z + e^{-z}}$$

双曲函数与三角函数的关系:

$$\sinh z = -i \sin(iz)$$

$$\cosh z = \cos(iz)$$

双曲函数的性质:

$$\sinh(z + i2\pi) = \sinh z$$

$$\cosh(z + i2\pi) = \cosh z$$

$$\cosh(-z) = \cosh z$$

$$\sinh(-z) = -\sinh z$$

$$\cosh^2 z - \sinh^2 z = 1$$

第5章 解析函数

复变函数的导数

复变函数的连续性

复变函数 $f(z)$ 在 z_0 点及其邻域内有定义。当自变量 z 以任何路径趋于 z_0 时，都有：

$$\lim_{z \rightarrow z_0} f(z) = f(z_0)$$

则称 $f(z)$ 在 z_0 点连续。

若 $f(z)$ 在区域 Ω 内的所有点都连续，则称 $f(z)$ 在 Ω 内连续。

复变函数的导数

当 z 以任何路径趋于 z_0 时，即 $\Delta z = z - z_0$ 以任何方式趋于 0 时，若极限：

$$\lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{f(z_0 + \Delta z) - f(z_0)}{\Delta z}$$

存在且唯一，则称 $f(z)$ 在 z_0 点可导， $f(z)$ 在 z_0 点的导数记为 $f'(z_0)$

柯西-黎曼条件

设复变函数 $f(z) = u(x, y) + iv(x, y)$ ，若 $f(z)$ 在 z 点可导，则必定有：

$$\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y}, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x}$$

上面两条等式就是柯西-黎曼条件(C-R条件)。

命题的证明

设 $z = x + iy$, $f(z) = u(x, y) + iv(x, y)$ ，则：

$$\lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{f(z + \Delta z) - f(z)}{\Delta z} = \lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{\Delta u + i\Delta v}{\Delta x + i\Delta y}$$

由于 $f(z)$ 在 z 点可导，故极限

$$\lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{f(z + \Delta z) - f(z)}{\Delta z}$$

存在且与 Δz 趋于 0 的方式无关。

特别地,

(1) 令:

$$i\Delta y = 0, \Delta x \rightarrow 0$$

此时,

$$\lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{\Delta u + i\Delta v}{\Delta x + i\Delta y} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta u + i\Delta v}{\Delta x} = \frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x}$$

(2) 令:

$$\Delta x = 0, i\Delta y \rightarrow 0$$

此时,

$$\lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{\Delta u + i\Delta v}{\Delta x + i\Delta y} = -i \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial y}$$

由于 $f(z)$ 在 z_0 点可导, 则这两个导数值应该相等, 于是:

$$\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y}, \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x}$$

C-R 条件是 $f(z)$ 在 z 点可导的必要条件, 但不是充分条件。也就是说, 可导必定满足 C-R 条件, 但满足 C-R 条件不一定可导。

复变函数的解析性

复变函数的解析性

若复变函数 $f(z)$ 在 z_0 的邻域内每一点都可导, 则称 $f(z)$ 在 z_0 点是**解析的**。

若复变函数 $f(z)$ 在 Ω 内每一点都可导, 则 $f(z)$ 在 Ω 内是**解析的**, 或称为**全纯的**。

相关定理

定理1

复变函数 $f(z) = u(x, y) + iv(x, y)$ 在区域 Ω 为解析函数 \iff 在与复平面 Ω 相应的实平面区域内 $u(x, y), v(x, y)$ 可微, 且 $u(x, y), v(x, y)$ 满足 C-R 条件。

特别地, 若 $f(z)$ 为 Ω 上的连续函数, 则 $f(z)$ 是 Ω 上的解析函数 $\iff f(z)$ 满足 C-R 条件。

定理2

若 $f(z)$ 为区域 Ω 上的解析函数, 且 $f(z)$ 为实函数, 即 $f(z) = f^*(z)$, 则 $f(z)$ 为常数。

定理3

若 $f(z)$ 为区域 Ω 上的解析函数, 则在 Ω 上有 $\frac{\partial f(z, z^*)}{\partial z} = 0$, 即 $f(z, z^*)$ 不依赖于 z^*

定理4

在复平面区域 Ω 内解析的函数 $f(z) = u(x, y) + iv(x, y)$, 其实部 $u(x, y)$ 和虚部 $v(x, y)$ 都是平面区域 Ω 内的调和函数 (即满足二维拉普拉斯方程 $\nabla^2 u(x, y) = 0, \nabla^2 v(x, y) = 0$ 的函数)。

例题

例1

已知解析函数的实部 $u = x^3 - 3xy^2$, 求该解析函数。

方法1 (积分法)

$$f(z) = u(x, y) + iv(x, y)$$

解析函数应满足柯西-黎曼条件:

$$\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y}, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x}$$

$$\frac{\partial v}{\partial y} = \frac{\partial u}{\partial x} = 3x^2 - 3y^2, \quad \frac{\partial v}{\partial x} = -\frac{\partial u}{\partial y} = 6xy$$

$$dv(x, y) = \frac{\partial v}{\partial x}dx + \frac{\partial v}{\partial y}dy = 6xydx + (3x^2 - 3y^2)dy \quad (1)$$

选择积分路径为: $\underbrace{(0, 0) \rightarrow (x, 0)}_{C_1}, \underbrace{(x, 0) \rightarrow (x, y)}_{C_2}$, 两边积分:

$$\begin{aligned} v(x, y) - v(0, 0) &= \int_{C_1} 6xydx + (3x^2 - 3y^2)dy + \int_{C_2} 6xydx + (3x^2 - 3y^2)dy \\ &= 0 + \int_{y=0}^{y=y} (3x^2 - 3y^2)dy \\ &= 3x^2y - y^3 \end{aligned}$$

令 $v(0, 0) = C$, 则:

$$v(x, y) = 3x^2y - y^3 + v(0, 0) = 3x^2y - y^3 + C$$

于是:

$$\begin{aligned} f(z) &= u(x, y) + iv(x, y) \\ &= x^3 - 3xy^2 + i(3x^2y - y^3 + C) \end{aligned}$$

例2

请证明：柱坐标系下的解析函数 $f(z) = u(\rho, \varphi) + iv(\rho, \varphi)$ 满足的 C-R 方程：

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial \rho} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial v}{\partial \varphi} \\ \frac{1}{\rho} \frac{\partial u}{\partial \varphi} = -\frac{\partial v}{\partial \rho} \end{cases}$$

直角坐标下的 C-R 条件：

$$\begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y}, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x} \\ \begin{cases} x = \rho \cos \varphi \\ y = \rho \sin \varphi \end{cases} \implies \begin{cases} \rho = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \tan \varphi = \frac{y}{x} \end{cases} \end{aligned}$$

注意到：

$$\begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial x} &= \frac{\partial u}{\partial \rho} \frac{\partial \rho}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial \varphi} \frac{\partial \varphi}{\partial x} \\ &= \frac{\partial u}{\partial \rho} \frac{\partial \rho}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial \varphi} \frac{d\varphi}{d \tan \varphi} \frac{\partial \tan \varphi}{\partial x} \\ &= \frac{\partial u}{\partial \rho} \frac{\partial \rho}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial \varphi} \left(\frac{d \tan \varphi}{d \varphi} \right)^{-1} \frac{\partial \tan \varphi}{\partial x} \\ &= \frac{\partial u}{\partial \rho} \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} + \frac{\partial u}{\partial \varphi} \left(\frac{1}{\cos^2 \varphi} \right)^{-1} \left(-\frac{y}{x^2} \right) \\ &= \frac{\partial u}{\partial \rho} \cos \varphi + \frac{\partial u}{\partial \varphi} \left(-\frac{\sin \varphi}{\rho} \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial y} &= \frac{\partial u}{\partial \rho} \frac{\partial \rho}{\partial y} + \frac{\partial u}{\partial \varphi} \frac{\partial \varphi}{\partial y} \\ &= \frac{\partial u}{\partial \rho} \frac{\partial \rho}{\partial y} + \frac{\partial u}{\partial \varphi} \frac{d\varphi}{d \tan \varphi} \frac{\partial \tan \varphi}{\partial y} \\ &= \frac{\partial u}{\partial \rho} \frac{\partial \rho}{\partial y} + \frac{\partial u}{\partial \varphi} \left(\frac{d \tan \varphi}{d \varphi} \right)^{-1} \frac{\partial \tan \varphi}{\partial y} \\ &= \frac{\partial u}{\partial \rho} \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} + \frac{\partial u}{\partial \varphi} \left(\frac{1}{\cos^2 \varphi} \right)^{-1} \left(\frac{1}{x} \right) \\ &= \frac{\partial u}{\partial \rho} \sin \varphi + \frac{\partial u}{\partial \varphi} \left(\frac{\cos \varphi}{\rho} \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\frac{\partial v}{\partial x} &= \frac{\partial v}{\partial \rho} \frac{\partial \rho}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial \varphi} \frac{\partial \varphi}{\partial x} \\
&= \frac{\partial v}{\partial \rho} \frac{\partial \rho}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial \varphi} \frac{d\varphi}{d \tan \varphi} \frac{\partial \tan \varphi}{\partial x} \\
&= \frac{\partial v}{\partial \rho} \frac{\partial \rho}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial \varphi} \left(\frac{d \tan \varphi}{d \varphi} \right)^{-1} \frac{\partial \tan \varphi}{\partial x} \\
&= \frac{\partial v}{\partial \rho} \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} + \frac{\partial v}{\partial \varphi} \left(\frac{1}{\cos^2 \varphi} \right)^{-1} \left(-\frac{y}{x^2} \right) \\
&= \frac{\partial v}{\partial \rho} \cos \varphi + \frac{\partial v}{\partial \varphi} \left(-\frac{\sin \varphi}{\rho} \right)
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\frac{\partial v}{\partial y} &= \frac{\partial v}{\partial \rho} \frac{\partial \rho}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial \varphi} \frac{\partial \varphi}{\partial y} \\
&= \frac{\partial v}{\partial \rho} \frac{\partial \rho}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial \varphi} \frac{d\varphi}{d \tan \varphi} \frac{\partial \tan \varphi}{\partial y} \\
&= \frac{\partial v}{\partial \rho} \frac{\partial \rho}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial \varphi} \left(\frac{d \tan \varphi}{d \varphi} \right)^{-1} \frac{\partial \tan \varphi}{\partial y} \\
&= \frac{\partial v}{\partial \rho} \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} + \frac{\partial v}{\partial \varphi} \left(\frac{1}{\cos^2 \varphi} \right)^{-1} \left(\frac{1}{x} \right) \\
&= \frac{\partial v}{\partial \rho} \sin \varphi + \frac{\partial v}{\partial \varphi} \left(\frac{\cos \varphi}{\rho} \right)
\end{aligned}$$

全部代入直角坐标下的 C-R 方程:

$$\frac{\partial u}{\partial \rho} \cos \varphi + \frac{\partial u}{\partial \varphi} \left(-\frac{\sin \varphi}{\rho} \right) = \frac{\partial v}{\partial \rho} \sin \varphi + \frac{\partial v}{\partial \varphi} \left(\frac{\cos \varphi}{\rho} \right) \quad (1)$$

$$\frac{\partial u}{\partial \rho} \sin \varphi + \frac{\partial u}{\partial \varphi} \left(\frac{\cos \varphi}{\rho} \right) = - \left[\frac{\partial v}{\partial \rho} \cos \varphi + \frac{\partial v}{\partial \varphi} \left(-\frac{\sin \varphi}{\rho} \right) \right] \quad (2)$$

(1) $\times \cos \varphi$ + (2) $\times \sin \varphi$ 得到:

$$\frac{\partial u}{\partial \rho} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial v}{\partial \varphi}$$

(2) $\times \cos \varphi$ - (1) $\times \sin \varphi$ 得到:

$$\frac{1}{\rho} \frac{\partial u}{\partial \varphi} = -\frac{\partial v}{\partial \rho}$$

例3

已知解析函数的虚部 $v = \frac{y}{x^2 + y^2}$, 求该解析函数。

$$\frac{\partial v}{\partial x} = \frac{-2xy}{(x^2 + y^2)^2}, \quad \frac{\partial v}{\partial y} = \frac{x^2 - y^2}{(x^2 + y^2)^2}$$

函数解析，故满足 C-R 条件，即满足：

$$\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y} = \frac{x^2 - y^2}{(x^2 + y^2)^2}$$

$$\frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x} = \frac{2xy}{(x^2 + y^2)^2}$$

于是：

$$\begin{aligned} du &= \frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} dy \\ &= \frac{x^2 - y^2}{(x^2 + y^2)^2} dx + \frac{2xy}{(x^2 + y^2)^2} dy \end{aligned}$$

极坐标变换：

$$\begin{cases} x = \rho \cos \varphi \\ y = \rho \sin \varphi \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} dx = \frac{\partial x}{\partial \rho} d\rho + \frac{\partial x}{\partial \varphi} d\varphi = \cos \varphi d\rho - \rho \sin \varphi d\varphi \\ dy = \frac{\partial y}{\partial \rho} d\rho + \frac{\partial y}{\partial \varphi} d\varphi = \sin \varphi d\rho + \rho \cos \varphi d\varphi \end{cases}$$

于是：

$$\begin{aligned} du &= \frac{x^2 - y^2}{(x^2 + y^2)^2} dx + \frac{2xy}{(x^2 + y^2)^2} dy \\ &= \frac{\cos \varphi}{\rho^2} d\rho + \frac{\sin \varphi}{\rho} d\varphi \\ &= d\left(\frac{-\cos \varphi}{\rho}\right) \end{aligned}$$

于是：

$$u = \frac{-\cos \varphi}{\rho} + C = -\frac{x}{x^2 + y^2} + C$$

综上，

$$\begin{aligned} f(z) &= u + iv \\ &= \left(-\frac{x}{x^2 + y^2} + C\right) + i\left(\frac{y}{x^2 + y^2}\right) \end{aligned}$$

第6章 复变函数积分

复变函数积分

复变函数积分的定义

复变函数的积分是指复变函数 $f(z)$ 在其有定义的区域 Ω 中, 沿某一曲线 C 的**有向的线积分**, 记为 $\int_C f(z)dz$, 其定义为:

$$\int_C f(z)dz = \lim_{\substack{n \rightarrow \infty \\ |z_j - z_{j-1}| \rightarrow 0}} \sum_{j=1}^n f(\xi_j)(z_j - z_{j-1})$$

把 C 分成 n 段, ξ_j 是 C 上 z_{j-1} 点到 z_j 点的中的某一点。

复变函数积分的性质

$$\left| \int_C f(z)dz \right| \leq \int_C |f(z)| |dz|$$

柯西积分定理

单连通区域柯西积分定理

设 $f(z)$ 在单连通区域 Ω 上解析, 当积分路径为 Ω 内的任一闭合曲线 C 时, 有:

$$\oint_{C^+} f(z)dz = 0$$

多连通区域的柯西积分定理

设 $f(z)$ 在具有 k 个内边界 C_1, C_2, \dots, C_k 的回路 C 内的复连通区域内解析, 规定 $C; C_1, C_2, \dots, C_k$ 的正方向为逆时针, 则:

$$\oint_{C^+} f(z)dz = \oint_{C_1^+} f(z)dz + \oint_{C_2^+} f(z)dz + \dots + \oint_{C_k^+} f(z)dz$$

柯西积分公式

若 $f(z)$ 在闭合回路 C 所包围的区域上解析, z_0 是此区域中的一点, 则:

$$\oint_{C^+} \frac{f(z)}{z - z_0} dz = 2\pi i f(z_0)$$

解析函数高阶导数的积分表达式

设 $f(z)$ 在区域 Ω 内解析, C 为 Ω 内的任一闭合回路, 对于 C 所包围的区域内的任一点 z , 有:

$$f^{(n)}(z) \equiv \frac{d^n}{dz^n} f(z) = \frac{n!}{2\pi i} \oint_{C^+} \frac{f(\zeta)}{(\zeta - z)^{n+1}} d\zeta$$

第7章 复变函数的级数展开

解析函数的泰勒展开

设 z_0 为函数 $f(z)$ 解析区域 Ω 内的一点, 以 z_0 为圆心的圆周 C 在 Ω 内, 则 $f(z)$ 可以在 C 内展成泰勒级数:

$$f(z) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n (z - z_0)^n$$

其中, 展开系数为:

$$a_n = \frac{f^{(n)}(z_0)}{n!} = \frac{1}{2\pi i} \oint_{C^+} \frac{f(z)}{(z - z_0)^{n+1}} dz$$

解析函数的洛朗展开

复变函数的零点

若复变函数 $f(z)$ 在 z_0 点的函数值 $f(z_0) = 0$, 则称 z_0 为复变函数 $f(z)$ 的零点。

复变函数的奇点

若复变函数 $f(z)$ 在 z_0 点**不解析**, 即 $f(z)$ 在 z_0 点的导数不存在或不唯一, 则称 z_0 为复变函数 $f(z)$ 的奇点。

奇点的分类

孤立奇点

若 z_0 为函数 $f(z)$ 的奇点, 而在 z_0 点任意小的邻域内, 函数 $f(z)$ 解析, 则称 z_0 为 $f(z)$ 的孤立奇点。

非孤立奇点

若 z_0 为函数 $f(z)$ 的奇点，而在 z_0 点任意小的邻域内，除 z_0 点外存在 $f(z)$ 的其他奇点，则称 z_0 为 $f(z)$ 的非孤立奇点。

孤立奇点的分类

极点： 设 z_0 是 $f(z)$ 的孤立奇点，若存在一个正整数 k ，使得 $(z - z_0)^k f(z)$ 为非零的解析函数，则称 z_0 为 $f(z)$ 的 k 阶极点。

本性奇点： 设 z_0 是 $f(z)$ 的孤立奇点，若**不存在**一个正整数 k ，使得 $(z - z_0)^k f(z)$ 为非零的解析函数，则称 z_0 为 $f(z)$ 的本性奇点。

可去奇点： 设 z_0 为函数 $f(z)$ 的孤立奇点， $f(z)$ 在 z_0 点没有定义，但在 z_0 的去心邻域内解析，此时可定义 $f(z_0) \equiv \lim_{z \rightarrow z_0} f(z)$ 使 $f(z)$ 在 z_0 点解析，则称 z_0 为 $f(z)$ 的可去奇点。

解析函数的洛朗展开定理

若函数 $f(z)$ 在以 z_0 为圆心，半径为 R_1, R_2 的两个圆周 C_1, C_2 所包围的环形区域 $R_2 < |z - z_0| < R_1$ 上解析，则在此区域内 $f(z)$ 可展成 Laurent 级数：

$$f(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} a_n (z - z_0)^n$$

其中，

$$a_n = \frac{1}{2\pi i} \oint_{C^+} \frac{f(\zeta)}{(\zeta - z_0)^{n+1}} d\zeta$$

C 是任一条在环形区域内把 C_2 包围在内的闭曲线。

例题

例1

求 $f(z) = \frac{1}{z(z-1)}$ 在环形区域 $0 < |z| < 1$ 和 $|z| > 1$ 内，在 $z_0 = 0$ 处的展开式。

$0 < |z| < 1$ 区域在 $z_0 = 0$ 处展开 $f(z)$ ：

由于 $|z| < 1$ ，于是有几何级数：

$$\frac{1}{1-z} = \sum_{n=0}^{\infty} z^n$$

于是：

$$\begin{aligned}
 \frac{1}{z(z-1)} &= \frac{1}{z-1} - \frac{1}{z} \\
 &= -\frac{1}{1-z} - \frac{1}{z} \\
 &= -\sum_{n=0}^{\infty} z^n - z^{-1} \\
 &= -\sum_{n=-1}^{\infty} z^n
 \end{aligned}$$

$|z| > 1$ 区域在 $z_0 = 0$ 处展开 $f(z)$:

注意到 $|z| > 1$, 则 $|1/z| < 1$, 于是:

$$\begin{aligned}
 \frac{1}{z(z-1)} &= \frac{1}{z-1} - \frac{1}{z} \\
 &= \frac{1}{z(1-\frac{1}{z})} - z^{-1} \\
 &= \frac{1}{z} \cdot \frac{1}{1-\frac{1}{z}} - z^{-1} \\
 &= \frac{1}{z} \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{z}\right)^n - z^{-1} \\
 &= \sum_{n=0}^{\infty} z^{-n-1} - z^{-1} \\
 &= \sum_{n=1}^{\infty} z^{-n-1}
 \end{aligned}$$

例2

求 $f(z) = \frac{1}{z(z-1)}$ 在 $z_1 = 0$ 和 $z_2 = 1$ 附近的展开式。

$f(z)$ 在 $z_1 = 0$ 附近的展开式:

由于 $0 < |z-0| < 1$, 于是:

$$\begin{aligned}
 \frac{1}{z(z-1)} &= \frac{1}{z-1} - \frac{1}{z} \\
 &= -\frac{1}{1-z} - z^{-1} \\
 &= -\sum_{n=0}^{\infty} z^n - z^{-1} \\
 &= \sum_{n=-1}^{\infty} -z^n
 \end{aligned}$$

$f(z)$ 在 $z_2 = 1$ 附近的展开式:

由于 $0 < |z-1| < 1$, 于是:

$$\begin{aligned}
 \frac{1}{z(z-1)} &= \frac{1}{z-1} - \frac{1}{z} \\
 &= (z-1)^{-1} - \frac{1}{1-(1-z)} \\
 &= (z-1)^{-1} - \sum_{n=0}^{\infty} (1-z)^n \\
 &= (z-1)^{-1} - \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n (z-1)^n \\
 &= (z-1)^{-1} + \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^{n+1} (z-1)^n \\
 &= \sum_{n=-1}^{\infty} (-1)^{n+1} (z-1)^n
 \end{aligned}$$

第8章 留数定理及其在实积分中的应用

留数定理

留数的定义

设 z_0 是函数 $f(z)$ 的孤立奇点, 设 $f(z)$ 在其孤立奇点 z_0 附近的环形区域中的洛朗展开式为:

$$f(z) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} a_n (z - z_0)^n$$

$f(z)$ 在 z_0 点的留数, 记为 $\text{Res}f(z_0)$, 定义为:

$$\operatorname{Res} f(z_0) \equiv a_{-1}$$

其中, a_{-1} 是 $f(z)$ 在 z_0 点的洛朗展开式中 $(z - z_0)^{-1}$ 项的系数

留数的求法

定义法

直接把 $f(z)$ 在其孤立奇点 z_0 点作洛朗展开, 找到 $(z - z_0)^{-1}$ 前的系数 a_{-1} , 由留数的定义可知:

$$\operatorname{Res} f(z_0) \equiv a_{-1}$$

极限法

当 z_0 为 $f(z)$ 的 m 阶极点时, $f(z)$ 可在其孤立奇点 z_0 点作如下的洛朗展开:

$$f(z) = \sum_{n=-m}^{\infty} a_n (z - z_0)^n, \quad a_{-m} \neq 0$$

则:

$$\operatorname{Res} f(z_0) = \frac{1}{(m-1)!} \lim_{z \rightarrow z_0} \frac{d^{m-1}}{dz^{m-1}} [(z - z_0)^m f(z)]$$

特殊情况

若 $f(z) = \frac{h(z)}{g(z)}$, z_0 为 $g(z)$ 的一阶极点, 即 $g(z_0) = 0$, 且 $h(z)$ 和 $g(z)$ 在 z_0 点及其邻域内解析, 则:

$$\operatorname{Res} f(z_0) = \frac{h(z_0)}{g'(z_0)}$$

留数定理

若 $f(z)$ 在回路 C 所包围的区域内除有限个孤立奇点 z_1, z_2, \dots, z_k 外解析, 则 $f(z)$ 沿 C^+ 的回路积分值等于 $f(z)$ 在 z_1, z_2, \dots, z_k 的留数之和乘 $2\pi i$, 即:

$$\oint_{C^+} f(z) dz = 2\pi i \sum_{j=1}^k \operatorname{Res} f(z_j)$$

例1

计算回路积分 $I = \oint_{l^+} \frac{dz}{(z^2 + 1)(z - 1)^2}$, 其中回路 l 的方程为 $x^2 + y^2 - 2x - 2y = 0$

$$\text{令 } f(z) = \frac{1}{(z^2 + 1)(z - 1)^2} = \frac{1}{(z + i)(z - i)(z - 1)^2}$$

在回路 $l: (x-1)^2 + (y-1)^2 = \sqrt{2}$ 内的孤立奇点有: $z_1 = i, z_2 = 1$, z_1 为一阶极点, z_2 为二阶极点。

计算 $f(z)$ 在回路内孤立奇点处的留数:

$$\begin{aligned}\operatorname{Res} f(z_1) &= \frac{1}{0!} \lim_{z \rightarrow i} \frac{d^0}{dz^0} (z-i) \cdot \frac{1}{(z+i)(z-i)(z-1)^2} \\ &= \lim_{z \rightarrow i} \frac{1}{(z+i)(z-1)^2} \\ &= \frac{1}{2i(i-1)^2} \\ &= \frac{1}{4}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\operatorname{Res} f(z_2) &= \frac{1}{1!} \lim_{z \rightarrow 1} \frac{d^1}{dz^1} (z-1)^2 \cdot \frac{1}{(z+i)(z-i)(z-1)^2} \\ &= \lim_{z \rightarrow 1} \frac{d}{dz} \left(\frac{1}{z^2+1} \right) \\ &= \lim_{z \rightarrow 1} \frac{-2z}{(z^2+1)^2} \\ &= -\frac{1}{2}\end{aligned}$$

于是:

$$\begin{aligned}I &= \oint_l \frac{dz}{(z^2+1)(z-1)^2} \\ &= 2\pi i [\operatorname{Res} f(z_1) + \operatorname{Res} f(z_2)] \\ &= 2\pi i \left(\frac{1}{4} - \frac{1}{2} \right) \\ &= -\frac{\pi i}{2}\end{aligned}$$

留数定理在实积分中的应用

计算无穷限奇异积分的柯西主值

利用 Jordan 引理计算一类带有三角函数的实积分问题

计算一类被积函数为有理三角函数式的实积分

考虑如下形式的积分:

$$I = \int_0^{2\pi} f(\cos \theta, \sin \theta) d\theta$$

其中, $f(\cos \theta, \sin \theta)$ 为不包含有孤立奇点 $\cos \theta$ 和 $\sin \theta$ 的有理函数。

计算此类积分, 利用欧拉公式换元, 将实积分转换为复平面单位圆上的复积分, 最后利用留数定理计算积分。

令 $z = e^{i\theta}$, 有:

$$z = \cos \theta + i \sin \theta, \quad z^{-1} = e^{-i\theta} = \cos \theta - i \sin \theta$$

于是:

$$\cos \theta = \frac{z + z^{-1}}{2}, \quad \sin \theta = \frac{z - z^{-1}}{2i}$$

$$dz = ie^{i\theta} d\theta = iz d\theta$$

$$d\theta = \frac{dz}{iz}$$

于是:

$$\begin{aligned} I &= \int_0^{2\pi} f(\cos \theta, \sin \theta) d\theta \\ &= \oint_{C^+} f\left(\frac{z + z^{-1}}{2}, \frac{z - z^{-1}}{2i}\right) \frac{1}{iz} dz \end{aligned}$$

其中, C 是以复平面原点为圆心的单位圆周, 即 $C: |z| = 1$

例1

计算定积分 $I = \int_0^{2\pi} \frac{d\theta}{1 + \varepsilon \cos \theta}$, 其中 $0 < \varepsilon < 1$

令:

$$z = e^{i\theta}, \quad z^{-1} = e^{-i\theta}, \quad dz = ie^{i\theta} d\theta \implies d\theta = \frac{dz}{ie^{i\theta}} = \frac{dz}{iz}, \quad \cos \theta = \frac{1}{2}(z + z^{-1})$$

于是:

$$\begin{aligned} I &= \int_0^{2\pi} \frac{d\theta}{1 + \varepsilon \cos \theta} \\ &= \frac{2}{i} \oint_{C^+} \frac{1}{\varepsilon z^2 + 2z + \varepsilon} dz \end{aligned}$$

其中, C 是复平面上以原点为圆心的单位圆。

令 $f(z) = \frac{1}{\varepsilon z^2 + 2z + \varepsilon}$ ，被积函数的两个一阶极点为：

$$z_1 = \frac{-1 + \sqrt{1 - \varepsilon^2}}{\varepsilon}, \quad z_2 = \frac{-1 - \sqrt{1 - \varepsilon^2}}{\varepsilon}$$

被积函数 $f(z)$ 可写为：

$$f(z) = \frac{1}{\varepsilon(z - z_1)(z - z_2)}$$

只有 z_1 在积分回路内。

计算 $f(z)$ 在回路内孤立奇点 z_1 处的留数：

$$\begin{aligned} \operatorname{Res} f(z_1) &= \frac{1}{0!} \lim_{z \rightarrow z_1} \frac{d^0}{dz^0} (z - z_1) f(z) \\ &= \lim_{z \rightarrow z_1} \frac{1}{\varepsilon(z - z_2)} \\ &= \frac{1}{\varepsilon(z_1 - z_2)} \\ &= \frac{1}{2\sqrt{1 - \varepsilon^2}} \end{aligned}$$

由留数定理，有：

$$\begin{aligned} \oint_{C^+} \frac{1}{\varepsilon z^2 + 2z + \varepsilon} dz &= 2\pi i \operatorname{Res} f(z_1) \\ &= 2\pi i \cdot \frac{1}{2\sqrt{1 - \varepsilon^2}} \\ &= \frac{\pi i}{\sqrt{1 - \varepsilon^2}} \end{aligned}$$

于是积分为：

$$\begin{aligned} I &= \frac{2}{i} \oint_{C^+} \frac{1}{\varepsilon z^2 + 2z + \varepsilon} dz \\ &= \frac{2}{i} \cdot \frac{\pi i}{\sqrt{1 - \varepsilon^2}} \\ &= \frac{2\pi}{\sqrt{1 - \varepsilon^2}} \end{aligned}$$

例2

计算定积分： $I = \int_0^{2\pi} \frac{1}{3 - 2 \cos \theta + \sin \theta} d\theta$

$$z = e^{i\theta}, \quad z^{-1} = e^{-i\theta}, \quad dz = ie^{i\theta}d\theta \implies d\theta = \frac{dz}{ie^{i\theta}} = \frac{dz}{iz}, \quad \cos \theta = \frac{1}{2}(z + z^{-1}), \quad \sin \theta = \frac{1}{2i}(z - z^{-1})$$

设 C 是复平面上的单位圆,

$$\begin{aligned} I &= \int_0^{2\pi} \frac{1}{3 - 2\cos \theta + \sin \theta} d\theta \\ &= 2 \oint_{C^+} \frac{dz}{(1 - 2i)z^2 + 6iz - 1 - 2i} \end{aligned}$$

令 $f(z) = \frac{1}{(1 - 2i)z^2 + 6iz - 1 - 2i}$, $f(z)$ 有两个一阶极点 $z_1 = 2 - i, z_2 = \frac{2}{5} - \frac{1}{5}i$, 只有 z_2 在单位圆 C 内。

由于 z_1, z_2 是 $(1 - 2i)z^2 + 6iz - 1 - 2i = 0$ 的两根, 于是 $f(z)$ 可表达为:

$$f(z) = \frac{1}{(1 - 2i)(z - z_1)(z - z_2)}$$

$f(z)$ 在 z_2 处的留数:

$$\begin{aligned} \text{Res}f(z_2) &= \frac{1}{0!} \lim_{z \rightarrow z_2} \frac{d^0}{dz^0} (z - z_2)f(z) \\ &= \lim_{z \rightarrow z_2} \frac{1}{(1 - 2i)(z - z_1)} \\ &= \frac{1}{(1 - 2i)(z_2 - z_1)} \\ &= \frac{1}{4i} \end{aligned}$$

于是由留数定理, 有:

$$\begin{aligned} \oint_{C^+} \frac{dz}{(1 - 2i)z^2 + 6iz - 1 - 2i} &= 2\pi i \text{Res}f(z_2) \\ &= \frac{\pi}{2} \end{aligned}$$

于是:

$$\begin{aligned} I &= 2 \oint_{C^+} \frac{dz}{(1 - 2i)z^2 + 6iz - 1 - 2i} \\ &= 2 \cdot \frac{\pi}{2} \\ &= \pi \end{aligned}$$

第9章 傅里叶变换

傅里叶级数

设 \mathcal{H} 是一个希尔伯特空间，其元素是周期为 $2l$ 的单变量函数， $\forall f_1, f_2 \in \mathcal{H}$ ， \mathcal{H} 上两个元素的内积，记为 $\langle f_1, f_2 \rangle$ ，定义为：

$$\langle f_1, f_2 \rangle \equiv \int_{x=-l}^{x=l} f_1^*(x) f_2(x) dx, \quad x \in \mathbb{R}$$

其中， x 是参数，而内积与参数无关。有时为了指明参数，也将内积写为：

$$\langle f_1(x), f_2(x) \rangle \equiv \int_{x=-l}^{x=l} f_1^*(x) f_2(x) dx$$

若 $f(x)$ 是实函数，则内积可简化为：

$$\langle f_1, f_2 \rangle \equiv \int_{x=-l}^{x=l} f_1(x) f_2(x) dx, \quad x \in \mathbb{R}$$

三角函数基的傅里叶级数

容易验证如下结论：

$$\left\{ \begin{array}{l} \int_{x=-l}^{x=l} \frac{1}{\sqrt{2l}} \cdot \frac{1}{\sqrt{2l}} dx = 1 \\ \int_{x=-l}^{x=l} \frac{1}{\sqrt{2l}} \cdot \frac{1}{\sqrt{l}} \sin \frac{n\pi}{l} x dx = 0 \\ \int_{x=-l}^{x=l} \frac{1}{\sqrt{2l}} \cdot \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{m\pi}{l} x dx = 0 \\ \int_{x=-l}^{x=l} \frac{1}{\sqrt{l}} \sin \frac{n\pi}{l} x \cdot \frac{1}{\sqrt{l}} \sin \frac{m\pi}{l} x dx = \delta_{n,m}, \quad n = 1, 2, \dots, m = 0, 1, 2, \dots \\ \int_{x=-l}^{x=l} \frac{1}{\sqrt{l}} \sin \frac{n\pi}{l} x \cdot \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{m\pi}{l} x dx = 0, \quad n = 1, 2, \dots, m = 0, 1, 2, \dots \\ \int_{x=-l}^{x=l} \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{n\pi}{l} x \cdot \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{m\pi}{l} x dx = \delta_{n,m}, \quad n, m = 0, 1, 2, \dots \end{array} \right.$$

函数系 $\left\{ \frac{1}{\sqrt{2l}}, \frac{1}{\sqrt{l}} \sin \frac{n\pi}{l} x, \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{m\pi}{l} x; \quad n, m = 1, 2, \dots \right\}$ 是一个完备的正交归一函数族，它们可作为基矢张成 \mathcal{H} 。

这个函数系具体写出来是：

$$\left\{ \frac{1}{\sqrt{2l}}, \frac{1}{\sqrt{l}} \sin \frac{\pi}{l} x, \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{\pi}{l} x, \frac{1}{\sqrt{l}} \sin \frac{2\pi}{l} x, \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{2\pi}{l} x, \dots \right\}$$

任意一个周期为 $2l$ 的, 满足狄利克雷条件的函数 $f(x)$ 可写成这些基函数的线性组合, 即 $f(x)$ 可展成傅里叶级数:

$$f(x) = a_0 \cdot \frac{1}{\sqrt{2l}} + \sum_{k=1}^{\infty} \left(a_k \cdot \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{k\pi}{l} x + b_k \cdot \frac{1}{\sqrt{l}} \sin \frac{k\pi}{l} x \right)$$

为求出线性组合的系数, 只需要利用“这组基是正交归一完备的”这一性质, 比如:

$$\begin{aligned} \left\langle \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{k'\pi}{l} x, f(x) \right\rangle &= \left\langle \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{k'\pi}{l} x, a_0 \cdot \frac{1}{\sqrt{2l}} + \sum_{k=1}^{\infty} \left(a_k \cdot \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{k\pi}{l} x + b_k \cdot \frac{1}{\sqrt{l}} \sin \frac{k\pi}{l} x \right) \right\rangle \\ &= \sum_{k=1}^{\infty} a_k \left\langle \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{k'\pi}{l} x, \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{k\pi}{l} x \right\rangle \\ &= \sum_{k=1}^{\infty} a_k \delta_{k',k} \\ &= a_{k'} \end{aligned}$$

总之:

$$\begin{aligned} a_0 &= \left\langle \frac{1}{\sqrt{2l}}, f(x) \right\rangle = \int_{-l}^l \frac{1}{\sqrt{2l}} \cdot f(x) dx = \frac{1}{\sqrt{2l}} \int_{-l}^l f(x) dx \\ a_k &= \left\langle \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{k\pi}{l} x, f(x) \right\rangle = \int_{x=-l}^{x=l} \frac{1}{\sqrt{l}} \cos \frac{k\pi}{l} x \cdot f(x) dx = \frac{1}{\sqrt{l}} \int_{x=-l}^{x=l} f(x) \cos \frac{k\pi}{l} x dx \\ b_k &= \left\langle \frac{1}{\sqrt{l}} \sin \frac{k\pi}{l} x, f(x) \right\rangle = \int_{x=-l}^{x=l} \frac{1}{\sqrt{l}} \sin \frac{k\pi}{l} x \cdot f(x) dx = \frac{1}{\sqrt{l}} \int_{x=-l}^{x=l} f(x) \sin \frac{k\pi}{l} x dx \end{aligned}$$

e 指数基的傅里叶级数

注意到:

$$\frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} e^{i(m-n)x} dx = \delta_{m,n}$$

函数系 $\left\{ \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{imx}, m \in \mathbb{Z} \right\}$ 可作为以 2π 为周期的函数为元素的希尔伯特空间 \mathcal{H} 中的一组正交完备归一基矢, 以 2π 为周期的函数 f 在这组基矢上的展开式为:

$$f(x) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} C_m \cdot \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{imx}$$

利用正交归一条件:

$$\begin{aligned}
\left\langle \frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{inx}, \frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{imx} \right\rangle &\equiv \int_{-\infty}^{+\infty} \left(\frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{inx} \right)^* \cdot \left(\frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{imx} \right) dx \\
&= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{i(m-n)x} dx \\
&= \delta_{m,n}
\end{aligned}$$

内积可得系数：

$$\begin{aligned}
\left\langle \frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{inx}, f(x) \right\rangle &= \left\langle \frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{inx}, \sum_{m=-\infty}^{\infty} C_m \cdot \frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{imx} \right\rangle \\
&= \sum_{m=-\infty}^{\infty} C_m \left\langle \frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{inx}, \frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{imx} \right\rangle \\
&= \sum_{m=-\infty}^{\infty} C_m \delta_{m,n} \\
&= C_n
\end{aligned}$$

即系数 C_m 可通过内积求得：

$$C_m = \left\langle \frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{imx}, f(x) \right\rangle = \int_{-\pi}^{\pi} \left(\frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{imx} \right)^* \cdot f(x) dx = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\pi}^{\pi} f(x) e^{-imx} dx$$

傅里叶变换(to be continued)

傅里叶分解与傅里叶变换

若 $f(x)$ 是定义在 \mathbb{R} 上的实函数，它在任何有限的区间上满足 Dirichlet 条件，且积分 $\int_{-\infty}^{+\infty} |f(x)| dx$ 收敛，则 $f(x)$ 可进行**傅里叶分解**（将 $f(x)$ 分解为无穷多不同频率 k 的基函数 e^{ikx} 的线性叠加）：

$$f(x) = \frac{1}{2\pi} \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} C(k) e^{ikx} dk$$

其中，系数 $C(k)$ 称为 $f(x)$ 的傅里叶变换（或频谱）。

为求出系数 $C(k)$ 的表达式，令 $e^{ik'x}$ 与上式两端内积，等式仍成立：

$$\left\langle e^{ik'x}, f(x) \right\rangle = \left\langle e^{ik'x}, \frac{1}{2\pi} \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} C(k) e^{ikx} dk \right\rangle$$

根据内积的定义，分别计算内积：

$$\begin{aligned}
\langle e^{ik'x}, f(x) \rangle &\equiv \int_{x=-\infty}^{x=+\infty} (e^{ik'x})^* f(x) dx \\
&\equiv \int_{x=-\infty}^{x=+\infty} f(x) e^{-ik'x} dx \\
\left\langle e^{ik'x}, \frac{1}{2\pi} \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} C(k) e^{ikx} dk \right\rangle &\equiv \int_{x=-\infty}^{x=+\infty} (e^{ik'x})^* \left(\frac{1}{2\pi} \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} C(k) e^{ikx} dk \right) dx \\
&= \frac{1}{2\pi} \int_{x=-\infty}^{x=+\infty} \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} C(k) e^{i(k-k')x} dk dx \\
&= \frac{1}{2\pi} \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} \int_{x=-\infty}^{x=+\infty} C(k) e^{i(k-k')x} dx dk \\
&= \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} C(k) \left(\frac{1}{2\pi} \int_{x=-\infty}^{x=+\infty} e^{i(k-k')x} dx \right) dk \\
&= \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} C(k) \delta(k-k') dk \\
&= C(k') \\
C(k') &= \int_{x=-\infty}^{x=+\infty} f(x) e^{-ik'x} dx
\end{aligned}$$

将 k' 替换成 k ，即：

$$C(k) = \int_{x=-\infty}^{x=+\infty} f(x) e^{-ikx} dx$$

这就得到了 $f(x)$ 的傅里叶分解 $f(x) = \frac{1}{2\pi} \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} C(k) e^{ikx} dk$ 中系数 $C(k)$ 的表达式。

$$f(x) = \frac{1}{2\pi} \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} C(k) e^{ikx} dk, \quad C(k) = \int_{x=-\infty}^{x=+\infty} f(x) e^{-ikx} dx$$

其中，系数 $C(k)$ 称为 $f(x)$ 的傅里叶变换（或频谱），也记为：

$$C(k) \equiv \mathcal{F}\{f(x)\}(k)$$

也就是说，函数 $f(x)$ 的傅里叶变换 $\mathcal{F}\{f(x)\}(k)$ 是一个关于 k 的函数，其表达式为：

$$\mathcal{F}\{f(x)\}(k) = \int_{x=-\infty}^{x=+\infty} f(x) e^{-ikx} dx$$

傅里叶变换的基本性质

线性定理

$$\mathcal{F}\{\alpha_1 f_1 + \alpha_2 f_2\} = \alpha_1 \mathcal{F}\{f_1\} + \alpha_2 \mathcal{F}\{f_2\}$$

延迟定理

$$\mathcal{F}\{f(x-x_0)\}(k) = e^{-ikx_0} \mathcal{F}\{f(x)\}(k)$$

位移定理

设 $\mathcal{F}\{f(x)\}(k) = C(k)$, 则:

$$\mathcal{F}\{f(x)e^{ik_0x}\}(k) = C(k-k_0)$$

标度变换定理

设 $\mathcal{F}\{f(x)\}(k) = C(k)$, 则:

$$\mathcal{F}\{f(ax)\}(k) = \frac{1}{|a|} C\left(\frac{k}{a}\right)$$

微分定理

设当 $|x| \rightarrow \infty$ 时, $f(x) \rightarrow 0$, 则有:

$$\mathcal{F}\{f'(x)\}(k) = ik \mathcal{F}\{f(x)\}(k)$$

$$\mathcal{F}\{f^{(n)}(x)\}(k) = (ik)^n \mathcal{F}\{f(x)\}(k)$$

卷积定理

$$f_1(x) * f_2(x) \equiv \int_{-\infty}^{+\infty} f_1(x-\xi) f_2(\xi) d\xi$$

$$\mathcal{F}\{f_1(x) * f_2(x)\}(k) = \mathcal{F}\{f_1(x)\}(k) \mathcal{F}\{f_2(x)\}(k)$$

第10章 拉普拉斯变换

拉普拉斯变换的定义

对于定义在实变数 $t \in [0, +\infty)$ 上的实函数或复函数 $f(t)$, 定义 $f(t)$ 的拉普拉斯变换为:

$$\mathcal{L}\{f(t)\}(p) \equiv F(p) \equiv \int_{t=0}^{t=+\infty} f(t)e^{-pt} dt$$

其中, $p = s + i\sigma, s \in \mathbb{R}, \sigma \in \mathbb{R}$

, e^{-pt} 称为拉普拉斯变换核, $F(p)$ 称为像函数, 也记为:

$$F(p) \doteq f(t), f(t) \doteq F(p)$$

拉普拉斯变换的性质（两种记号）

线性定理

若 $\alpha_1, \alpha_2 \in \mathbb{C}$, 则:

$$\mathcal{L}\{\alpha_1 f_1(t) + \alpha_2 f_2(t)\}(p) = \alpha_1 \mathcal{L}\{f_1(t)\}(p) + \alpha_2 \mathcal{L}\{f_2(t)\}(p)$$

设 $f_1(t) \doteq F_1(p), f_2(t) \doteq F_2(p)$, 则:

$$\alpha_1 f_1(t) + \alpha_2 f_2(t) \doteq \alpha_1 F_1(p) + \alpha_2 F_2(p)$$

延迟定理

设 $\tau > 0$, 则:

$$\mathcal{L}\{f(t - \tau)H(t - \tau)\}(p) = e^{-\tau p} \mathcal{L}\{f(t)\}(p)$$

设 $f(t) \doteq F(p), \tau > 0$, 则:

$$f(t - \tau)H(t - \tau) \doteq e^{-p\tau} F(p)$$

其中, 定义了阶跃函数 H :

$$H(t) \equiv \begin{cases} 1 & , t > 0 \\ 0 & , t \leq 0 \end{cases}$$

位移定理

设 $\lambda \in \mathbb{C}$, 则:

$$\mathcal{L}\{e^{-\lambda t} f(t)\}(p) = \mathcal{L}\{f(t)\}(p + \lambda)$$

设 $f(t) \doteq F(p), \lambda \in \mathbb{C}$, 则:

$$e^{-\lambda t} f(t) \doteq F(p + \lambda)$$

标度变换定理

设 $a > 0$, 则:

$$\mathcal{L}\{f(at)\}(p) = \frac{1}{a} \mathcal{L}\{f(t)\}\left(\frac{p}{a}\right)$$

设 $f(t) \doteq F(p)$, 则:

$$f(at) \doteq \frac{1}{a} F\left(\frac{p}{a}\right), a > 0$$

卷积定理

$$\mathcal{L}\{f_1(t) * f_2(t)\}(p) = \mathcal{L}\{f_1(t)\}(p) \cdot \mathcal{L}\{f_2(t)\}(p)$$

其中, 卷积的定义为:

$$f_1(t) * f_2(t) \equiv \int_{\tau=0}^{\tau=t} f_1(\tau) f_2(t - \tau) d\tau$$

设 $f_1(t) \doteq F_1(p)$, $f_2(t) \doteq F_2(p)$, 则:

$$f_1(t) * f_2(t) \doteq F_1(p) F_2(p)$$

微分定理

$$\mathcal{L}\left\{f^{(n)}(t)\right\}(p) = p^n \mathcal{L}\{f(t)\}(p) - p^{n-1} f^{(0)}(0) - p^{n-2} f^{(1)}(0) - \cdots - p^1 f^{(n-2)}(0) - p^0 \cdot f^{(n-1)}(0)$$

设 $f(t) \doteq F(p)$, 则:

$$f^{(n)}(t) \doteq p^n F(p) - p^{n-1} f^{(0)}(0) - p^{n-2} f^{(1)}(0) - \cdots - p^1 f^{(n-2)}(0) - p^0 f^{(n-1)}(0)$$

特别地:

$$f^{(1)}(t) \doteq p^1 F(p) - p^0 f^{(0)}(0)$$

$$f^{(2)}(t) \doteq p^2 F(p) - p^1 f^{(0)}(0) - p^0 f^{(1)}(0)$$

积分性质

$$\mathcal{L}\left\{\underbrace{\int_0^t dt \int_0^t dt \cdots \int_0^t dt}_{n\text{重积分}} f(t)\right\}(p) = \frac{1}{p^n} \mathcal{L}\{f(t)\}(p)$$

$$\underbrace{\int_0^t dt \int_0^t dt \cdots \int_0^t dt f(t)}_{n\text{重积分}} \doteq \frac{1}{p^n} \mathcal{L}\{f(t)\}(p)$$

周期函数变换定理

若 $f(t) = f(t + T)$, 则:

$$\mathcal{L}\{f(t)\}(p) = \frac{\int_0^T f(\tau) e^{-p\tau} d\tau}{1 - e^{-pT}}$$

若 $f(t) = f(t + T)$, 则:

$$f(t) \doteq \frac{\int_0^T f(\tau) e^{-p\tau} d\tau}{1 - e^{-pT}}$$

常用拉普拉斯变换及反演

$$\mathcal{L}\{1\}(p) = \frac{1}{p}, \quad \operatorname{Re} p > 0$$

$$\mathcal{L}\{e^{at}\}(p) = \frac{1}{p - a}, \quad \operatorname{Re} p > a$$

$$\mathcal{L}\{t^n\}(p) = \frac{\Gamma(n + 1)}{p^{n+1}}$$

$$\mathcal{L}\{t^n e^{at}\}(p) = \frac{\Gamma(n + 1)}{(p - a)^{n+1}}$$

$$\mathcal{L}\{\sin at\}(p) = \frac{a}{p^2 + a^2}$$

$$\mathcal{L}\{\cos at\}(p) = \frac{p}{p^2 + a^2}$$

$$\mathcal{L}\{\sinh at\}(p) = \frac{a}{p^2 - a^2}$$

$$\mathcal{L}\{\cosh at\}(p) = \frac{p}{p^2 - a^2}$$

$$\mathcal{L}\{t \sin at\}(p) = \frac{2ap}{(p^2 + a^2)^2}$$

$$\mathcal{L}\{t \cos at\}(p) = \frac{p^2 - a^2}{(p^2 + a^2)^2}$$

$$\begin{aligned}\frac{1}{p} &\doteq 1, \quad \frac{1}{p^2} \doteq t, \quad \frac{n!}{p^{n+1}} \doteq t^n \\ \frac{1}{p-\alpha} &\doteq e^{\alpha t}, \quad \frac{n!}{(p-n)^{n+1}} \doteq t^n e^{\alpha t} \\ \frac{\alpha}{p^2+\alpha^2} &\doteq \sin \alpha t, \quad \frac{p}{p^2+\alpha^2} \doteq \cos \alpha t \\ \frac{\alpha}{p^2-\alpha^2} &\doteq \sinh \alpha t, \quad \frac{p}{p^2-\alpha^2} \doteq \cosh \alpha t\end{aligned}$$

拉普拉斯变换的应用

解常微分方程

例1

用拉普拉斯变换解下列 RL 串联电路方程, 其中 L, R, E 为常数:

$$\begin{cases} L \frac{di(t)}{dt} + Ri(t) = E \\ i(0) = 0 \end{cases}$$

设 $i(t) \doteq F(p)$

微分定理给出:

$$\frac{di(t)}{dt} \doteq p^1 F(p) - p^0 i^{(0)}(0) = pF(p) - i(0) = pF(p)$$

常用拉普拉斯变换:

$$\mathcal{L}\{1\}(p) = \frac{1}{p}, \quad \operatorname{Re} p > 0, \quad \text{or } 1 \doteq \frac{1}{p}$$

对方程 $L \frac{di(t)}{dt} + Ri(t) = E$ 两边同时作拉普拉斯变换, 得:

$$LpF(p) + RF(p) = \frac{E}{p}$$

解出 $F(p)$:

$$\begin{aligned}F(p) &= \frac{E}{Lp^2 + Rp} \\ &= \frac{E}{R} \left(\frac{1}{p} - \frac{p}{p + R/L} \right)\end{aligned}$$

常用拉普拉斯变换的反演:

$$\frac{1}{p-\alpha} \doteq e^{\alpha t}$$

于是：

$$\frac{1}{p} \doteq 1, \quad \frac{1}{p+R/L} \doteq e^{-\frac{R}{L}t}$$

对方程 $F(p) = \frac{E}{R} \left(\frac{1}{p} - \frac{p}{p+R/L} \right)$ 两边同时作拉普拉斯逆变换，得：

$$i(t) = \frac{E}{R} \left(1 - e^{-\frac{R}{L}t} \right)$$

第11章 δ 函数

δ 函数的定义

δ 函数是一个定义在 \mathbb{R} 上的广义函数，其满足：

$$\delta(x-x_0) = \begin{cases} 0 & , x \neq x_0 \\ +\infty & , x = x_0 \end{cases}, \text{ 且 } \int_a^b \delta(x-x_0) dx = \begin{cases} 1 & , x_0 \in (a, b) \\ 0 & , x_0 \notin (a, b) \end{cases}$$

δ 函数的性质

(1) 设 $f(x)$ 为连续函数，则：

$$\int_{-\infty}^{+\infty} f(x) \delta(x-x_0) dx = f(x_0)$$

(2) $\delta(x)$ 是偶函数：

$$\delta(-x) = \delta(x)$$

(3) :

$$f(x) \delta(x-x_0) = f(x_0) \delta(x-x_0)$$

(4) :

$$x \delta(x) = 0$$

(5) :

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \delta(x-x_2)\delta(x-x_1)dx = \delta(x_1-x_2)$$

(6) : 设 $\{x_i\}$ 为 $\varphi(x)$ 的单根, 即 $\varphi(x_i) = 0$ 且 $\varphi'(x_i) \neq 0$, 则:

$$\delta(\varphi(x)) = \sum_i \frac{1}{|\varphi'(x_i)|} \delta(x-x_i)$$

简单例子:

$$\delta(ax) = \frac{1}{|a|} \delta(x)$$

$$\delta(x^2-a^2) = \frac{1}{2|a|} [\delta(x+a) + \delta(x-a)]$$

三维 δ 函数

$$\delta(\vec{r}-\vec{r}_0) = \begin{cases} 0 & , \vec{r} \neq \vec{r}_0 \\ +\infty & , \vec{r} = \vec{r}_0 \end{cases}, \text{ 且 } \int_V \delta(\vec{r}-\vec{r}_0) d^3\vec{r} = 1, \vec{r}_0 \in V$$

三维直角坐标系

$$d^3\vec{r} = dx dy dz$$

$$\delta(\vec{r}-\vec{r}_0) \equiv \delta(x-x_0)\delta(y-y_0)\delta(z-z_0)$$

三维球坐标系

$$d^3\vec{r} = r^2 \sin \theta dr d\theta d\varphi$$

$$\delta(\vec{r}-\vec{r}_0) = \frac{1}{r^2 \sin \theta} \delta(r-r_0) \delta(\theta-\theta_0) \delta(\varphi-\varphi_0)$$

三维柱坐标系

$$d^3\vec{r} = \rho d\rho d\varphi dz$$

$$\delta(\vec{r}-\vec{r}_0) = \frac{1}{\rho} \delta(\rho-\rho_0) \delta(\varphi-\varphi_0) \delta(z-z_0)$$

不同形式的 δ 函数

$$\delta(x) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt{\frac{n}{\pi}} e^{-nx^2}$$

$$\delta(\vec{r}) = -\frac{1}{4\pi} \nabla^2 \frac{1}{r}$$

δ 函数的傅里叶展式和傅里叶变换

一维

设 $\delta(x - x_0)$ 可展为:

$$\delta(x - x_0) = \frac{1}{2\pi} \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} C(k) e^{ikx} dk$$

其中, 系数 $C(k)$ 就是 $\delta(x - x_0)$ 的傅里叶变换 $\mathcal{F}\{\delta(x - x_0)\}(k)$, 即:

$$\begin{aligned} C(k) &= \mathcal{F}\{\delta(x - x_0)\}(k) \\ &= \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} \delta(x - x_0) e^{-ikx} dx \\ &= e^{-ikx_0} \end{aligned}$$

代回 $\delta(x - x_0)$ 的傅里叶展式, 可得:

$$\begin{aligned} \delta(x - x_0) &= \frac{1}{2\pi} \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} C(k) e^{ikx} dk \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} e^{-ikx_0} e^{ikx} dk \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} e^{ik(x-x_0)} dk \end{aligned}$$

$$\delta(x - x_0) = \frac{1}{2\pi} \int_{k=-\infty}^{k=+\infty} e^{i(x-x_0)k} dk$$

三维

$$\begin{aligned} \delta(\vec{r} - \vec{r}_0) &= \delta(x - x_0) \delta(y - y_0) \delta(z - z_0) \\ &= \left(\frac{1}{2\pi} \int_{k_x=-\infty}^{k_x=+\infty} e^{i(x-x_0)k_x} dk_x \right) \left(\frac{1}{2\pi} \int_{k_y=-\infty}^{k_y=+\infty} e^{i(y-y_0)k_y} dk_y \right) \left(\frac{1}{2\pi} \int_{k_z=-\infty}^{k_z=+\infty} e^{i(z-z_0)k_z} dk_z \right) \\ &= \frac{1}{(2\pi)^3} \int_{k_x=-\infty}^{k_x=+\infty} \int_{k_y=-\infty}^{k_y=+\infty} \int_{k_z=-\infty}^{k_z=+\infty} e^{i(x-x_0)k_x} e^{i(y-y_0)k_y} e^{i(z-z_0)k_z} dk_x dk_y dk_z \\ &= \frac{1}{(2\pi)^3} \int_{\vec{k} \in \mathbb{R}^3} e^{i(\vec{r}-\vec{r}_0) \cdot \vec{k}} d^3 \vec{k} \end{aligned}$$

$$\delta(\vec{r} - \vec{r}_0) = \frac{1}{(2\pi)^3} \int_{\vec{k} \in \mathbb{R}^3} e^{i(\vec{r} - \vec{r}_0) \cdot \vec{k}} d^3 \vec{k}$$

例题

例1

证明: $\delta(\vec{r}) = -\frac{1}{4\pi} \nabla^2 \frac{1}{r}$

当 $\vec{r} \neq \vec{0}$, 有:

$$\begin{aligned} \nabla \frac{1}{r} &= -\frac{1}{r^2} \nabla r = -\frac{1}{r^2} \frac{\vec{r}}{r} = -\frac{\vec{r}}{r^3} \\ \nabla^2 \frac{1}{r} &= \nabla \cdot \left(\nabla \frac{1}{r} \right) \\ &= \nabla \cdot \left(-\frac{\vec{r}}{r^3} \right) \\ &= - \left(\vec{r} \cdot \nabla \frac{1}{r^3} + \frac{1}{r^3} \nabla \cdot \vec{r} \right) \\ &= - \left(\vec{r} \cdot \left(-3r^{-4} \frac{\vec{r}}{r} \right) + \frac{1}{r^3} \cdot 3 \right) \\ &= 0 \end{aligned}$$

$\nabla^2 \frac{1}{r}$ 在 $\vec{r} = \vec{0}$ 处无定义, 但可人为定义其在 $\vec{0}$ 处的函数值为 $+\infty$

取以坐标原点为球心, 半径为 R 的一个球体 V ,

$$\begin{aligned} \int_{\vec{r} \in V} -\frac{1}{4\pi} \nabla^2 \frac{1}{r} d^3 \vec{r} &= -\frac{1}{4\pi} \int_{\vec{r} \in V} \nabla \cdot \left(\nabla \frac{1}{r} \right) d^3 \vec{r} \\ &= -\frac{1}{4\pi} \oint_{\partial V^+} \nabla \frac{1}{r} \cdot d\vec{S} \\ &= -\frac{1}{4\pi} \oint_{\partial V^+} -\frac{\vec{r}}{r^3} \cdot d\vec{S} \\ &= \frac{1}{4\pi} \cdot \frac{1}{R^2} \oint_{\partial V^+} dS \\ &= \frac{1}{4\pi R^2} \cdot 4\pi R^2 \\ &= 1 \end{aligned}$$

第12章 小波变换初步

第13章 波动方程、输运方程、泊松方程及其定解问题

波动方程、输运方程、泊松方程的标准形式

波动方程（双曲方程）

$$u_{tt} - a^2 \nabla^2 u(\vec{r}, t) = f(\vec{r}, t)$$

输运方程（抛物方程）

$$u_t - a^2 \nabla^2 u(\vec{r}, t) = f(\vec{r}, t)$$

泊松方程（椭圆方程）

$$\nabla^2 u(\vec{r}) = f(\vec{r})$$

拉普拉斯方程

$$\nabla^2 u(\vec{r}) = 0$$

波动方程、输运方程、泊松方程的定解条件

定解条件包括初始条件和边界条件。

初始条件

波动方程初始条件

场量 $u(\vec{r}, t)$ 在 $t = 0$ 时刻的空间分布和场量对时间的一阶导 $u_t(\vec{r}, t)$ 在 $t = 0$ 时刻的空间分布：

$$\begin{cases} u(\vec{r}, t) \Big|_{t=0} = \varphi(\vec{r}) \\ u_t(\vec{r}, t) \Big|_{t=0} = \nu(\vec{r}) \end{cases}$$

输运方程初始条件

场量 $u(\vec{r}, t)$ 在 $t = 0$ 时刻的空间分布或场量对时间的一阶导 $u_t(\vec{r}, t)$ 在 $t = 0$ 时刻的空间分布:

$$u(\vec{r}, t) \Big|_{t=0} = \varphi(\vec{r})$$

或:

$$u_t(\vec{r}, t) \Big|_{t=0} = \nu(\vec{r})$$

泊松方程初始条件

泊松方程没有初始条件 (稳定场, 场量不随时间改变)

边界条件

第一类边界条件

场量 $u(\vec{r}, t)$ 在边界 $\partial\Omega$ 处的取值所要满足的条件

$$u(\vec{r}, t) \Big|_{\vec{r} \in \partial\Omega} = g(\vec{r}, t)$$

若 $g(\vec{r}, t) = 0$, 则得到**第一类齐次边界条件**:

$$u(\vec{r}, t) \Big|_{\vec{r} \in \partial\Omega} = 0$$

第二类边界条件

场量沿边界的外法线的梯度对时间的依赖关系

$$\frac{\partial u(\vec{r}, t)}{\partial n} \Big|_{\vec{r} \in \partial\Omega} = g(\vec{r}, t)$$

若 $g(\vec{r}, t) = 0$, 则得到**第二类齐次边界条件**:

$$\frac{\partial u(\vec{r}, t)}{\partial n} \Big|_{\vec{r} \in \partial\Omega} = 0$$

第三类边界条件

$$\left(\alpha u(\vec{r}, t) + \beta \frac{\partial u(\vec{r}, t)}{\partial n} \right) \Big|_{\vec{r} \in \partial\Omega} = g(\vec{r}, t)$$

若 $g(\vec{r}, t) = 0$, 则得到**第三类齐次边界条件**:

$$\left(\alpha u(\vec{r}, t) + \beta \frac{\partial u(\vec{r}, t)}{\partial n} \right) \Big|_{\vec{r} \in \Omega} = 0$$

自然边界条件

所求解的场量 u 在考虑的区域 Ω 及其边界 $\partial\Omega$ 上，都是有界的，不发散的，即：

$$|u| < +\infty$$

周期性边界条件

场函数 $u(\vec{r}, t)$ 具有空间周期性。

衔接条件

若研究的区域 Ω 可分成几个性质不同的子区域，则在相邻子区域的边界上要求用特殊的衔接条件。

波动方程、输运方程、泊松方程的定解条件

波动方程定解条件

$$\begin{cases} u_{tt}(\vec{r}, t) - a^2 \nabla^2 u = f(\vec{r}, t) \\ u(\vec{r}, t) \Big|_{t=0} = \varphi(\vec{r}) \\ u_t(\vec{r}, t) \Big|_{t=0} = \nu(\vec{r}) \\ \left[\alpha u(\vec{r}, t) + \beta \frac{\partial u(\vec{r}, t)}{\partial n} \right]_{\vec{r} \in \partial\Omega} = g(\vec{r}, t) \Big|_{\vec{r} \in \partial\Omega} \end{cases}$$

输运方程定解条件

$$\begin{cases} u_t(\vec{r}, t) - a^2 \nabla^2 u = f(\vec{r}, t) \\ u(\vec{r}, t) \Big|_{t=0} = \varphi(\vec{r}) \text{ or } u_t(\vec{r}, t) \Big|_{t=0} = \nu(\vec{r}) \\ \left[\alpha u(\vec{r}, t) + \beta \frac{\partial u(\vec{r}, t)}{\partial n} \right]_{\vec{r} \in \partial\Omega} = g(\vec{r}, t) \Big|_{\vec{r} \in \partial\Omega} \end{cases}$$

泊松方程定解条件

$$\begin{cases} \nabla^2 u(\vec{r}) = f(\vec{r}) \\ \left[\alpha u(\vec{r}) + \beta \frac{\partial u(\vec{r})}{\partial n} \right]_{\vec{r} \in \partial\Omega} = g(\vec{r}, s) \Big|_{\vec{r} \in \partial\Omega} \end{cases}$$

第14章 分离变量法

例1

求解四边固定, x, y 方向上边长分别为 l, d 的矩形薄膜的本征振动 (即求本征振动频率和本征振动函数)

矩形薄膜的振动满足二维波动方程。这里采用直角坐标, 结合“四周固定”这一边界条件, 可得:

$$\begin{cases} \frac{\partial^2 u(x, y, t)}{\partial t^2} - a^2 \left(\frac{\partial^2 u(x, y, t)}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u(x, y, t)}{\partial y^2} \right) = 0 \\ u|_{x=0} = u|_{x=l} = 0 \\ u|_{y=0} = u|_{y=d} = 0 \end{cases}$$

设 $u(x, y, t)$ 可分离变量:

$$u(x, y, t) = U(x, y)T(t) = X(x)Y(y)T(t)$$

代入波动方程可得:

$$X(x)Y(y)T''(t) - a^2 [Y(y)T(t)X''(x) + X(x)T(t)Y''(y)] = 0$$

上式两边同时除以 $X(x)Y(y)T(t)$ 得:

$$\frac{T''(t)}{T(t)} - a^2 \left[\frac{X''(x)}{X(x)} + \frac{Y''(y)}{Y(y)} \right] = 0$$

观察可知, 必定有:

$$\frac{T''(t)}{T(t)} = -\omega^2, \quad \frac{X''(x)}{X(x)} = -k_x^2, \quad \frac{Y''(y)}{Y(y)} = -k_y^2$$

将上式代入上上式, 可知 ω, k_x, k_y 满足:

$$\omega^2 = a^2 (k_x^2 + k_y^2)$$

$$\frac{X''(x)}{X(x)} = -k_x^2 \implies X(x) = A \cos(k_x x) + B \sin(k_x x)$$

结合边界条件 $u|_{x=0} = u|_{x=l} = 0$ 可得:

$$A = 0, \quad k_x^{(n)} = \frac{n\pi}{l}, \quad n = 1, 2, \dots$$

因此, $X(x)$ 的本征函数为:

$$X^{(n)} = B^{(n)} \sin\left(\frac{n\pi}{l}x\right)$$

$$\frac{Y''(y)}{Y(y)} = -k_y^2 \implies Y(y) = C \cos(k_y y) + D \sin(k_y y)$$

结合边界条件 $u|_{y=0} = u|_{y=d} = 0$ 可得:

$$C = 0, \quad k_y^{(m)} = \frac{m\pi}{d}, \quad m = 1, 2, \dots$$

因此, $Y(y)$ 的本征函数为:

$$Y^{(m)} = D^{(m)} \sin\left(\frac{m\pi}{d}y\right)$$

由 $U(x, y) = X(x)Y(y)$ 可知, 本征振动函数为:

$$\begin{aligned} U^{(nm)}(x, y) &= X^{(n)}(x)Y^{(m)}(y) \\ &= B^{(n)}D^{(m)} \sin\left(\frac{n\pi}{l}x\right) \sin\left(\frac{m\pi}{d}y\right) \\ &\equiv E^{(nm)} \sin\left(\frac{n\pi}{l}x\right) \sin\left(\frac{m\pi}{d}y\right), \quad E^{(nm)} \equiv B^{(n)}D^{(m)}, \quad n, m = 1, 2, \dots \end{aligned}$$

由 $\omega^2 = a^2(k_x^2 + k_y^2)$ 可知, 本征振动频率为:

$$\begin{aligned} \omega^{(nm)} &= a\sqrt{\left(k_x^{(n)}\right)^2 + \left(k_y^{(m)}\right)^2} \\ &= a\sqrt{\left(\frac{n\pi}{l}\right)^2 + \left(\frac{m\pi}{d}\right)^2}, \quad n, m = 1, 2, \dots \end{aligned}$$

第15章 曲线坐标系下的分离变量

球坐标系下方程的分离变量

拉普拉斯方程在球坐标系下的分量变量

在球坐标系下, 拉普拉斯方程为:

$$\nabla^2 u(r, \theta, \varphi) = 0$$

其中, 拉普拉斯算子在球坐标系下的表达式为:

$$\nabla^2 = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin \theta \frac{\partial}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2}$$

设 $u(r, \theta, \varphi)$ 可分离变量:

$$u(r, \theta, \varphi) = R(r)Y(\theta, \varphi) = R(r)\Theta(\theta)\Phi(\varphi)$$

经过运算，可以得到：

径向方程

径向部分 $R(r)$ 满足**径向方程**：

$$r^2 \frac{d^2 R(r)}{dr^2} + 2r \frac{dR(r)}{dr} - l(l+1)R(r) = 0$$

球函数方程

角度部分 $Y(\theta, \varphi)$ 满足**球函数方程**：

$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin \theta \frac{\partial Y(\theta, \varphi)}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2 Y(\theta, \varphi)}{\partial \varphi^2} + l(l+1)Y(\theta, \varphi) = 0$$

方位角满足的方程

方位角部分 $\Phi(\varphi)$ 满足：

$$\Phi''(\varphi) + \lambda \Phi(\varphi) = 0$$

结合周期性边界条件 $\Phi(\varphi + 2\pi) = \Phi(\varphi)$ 可得：

$$\lambda = m^2, \quad m = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$$

因此方位角部分满足的方程可写为：

$$\Phi''(\varphi) + m^2 \Phi(\varphi) = 0$$

连带勒让德方程

极角部分 $\Theta(\theta)$ 满足：

$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{d}{d\theta} \left(\sin \theta \frac{d\Theta(\theta)}{d\theta} \right) + \left[l(l+1) - \frac{m^2}{\sin^2 \theta} \right] \Theta(\theta) = 0$$

令 $x = \cos \theta$, $\Theta(\theta) = y(x)$, $\theta \in [0, \pi]$, $|x| \leq 1$, $\sin \theta = \sqrt{1-x^2}$,

$$\frac{d\Theta}{d\theta} = \frac{dy}{dx} \frac{dx}{d\theta} = -\sin \theta \frac{dy}{dx}$$

则方程可化为**连带勒让德方程**：

$$(1-x^2) \frac{d^2 y}{dx^2} - 2x \frac{dy}{dx} + \left[l(l+1) - \frac{m^2}{1-x^2} \right] y = 0$$

勒让德方程

若考虑的问题具有极轴对称性，即场量与方位角 φ 无关：

$$u = u(r, \theta)$$

对应 $m = 0$ ，则连带勒让德方程退化为**勒让德方程**：

$$(1 - x^2) \frac{d^2 y}{dx^2} - 2x \frac{dy}{dx} + l(l + 1)y = 0$$

亥姆霍兹方程在球坐标系下的分离变量

在球坐标系下，亥姆霍兹方程为：

$$\nabla^2 u(r, \theta, \varphi) + k^2 u(r, \theta, \varphi) = 0$$

其中，拉普拉斯算子在球坐标系下的表达式为：

$$\nabla^2 = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin \theta \frac{\partial}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2}$$

设 $u(r, \theta, \varphi)$ 可分离变量：

$$u(r, \theta, \varphi) = R(r)Y(\theta, \varphi) = R(r)\Theta(\theta)\Phi(\varphi)$$

经过运算，可以得到：

球贝塞尔方程

径向部分 $R(r)$ 满足球贝塞尔方程：

$$\frac{d^2 R}{dr^2} + \frac{2}{r} \frac{dR}{dr} + \left[k^2 - \frac{l(l + 1)}{r^2} \right] R = 0$$

球函数方程

角度部分 $Y(\theta, \varphi)$ 满足**球函数方程**：

$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin \theta \frac{\partial Y(\theta, \varphi)}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2 Y(\theta, \varphi)}{\partial \varphi^2} + l(l + 1)Y(\theta, \varphi) = 0$$

可见，亥姆霍兹方程解的角度部分满足的方程与拉普拉斯一致。

方位角满足的方程

因此方位角部分满足的方程可写为：

$$\Phi''(\varphi) + m^2 \Phi(\varphi) = 0, \quad m = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$$

连带勒让德方程

极角部分 $\Theta(\theta)$ 满足：

$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{d}{d\theta} \left(\sin \theta \frac{d\Theta(\theta)}{d\theta} \right) + \left[l(l+1) - \frac{m^2}{\sin^2 \theta} \right] \Theta(\theta) = 0$$

令 $x = \cos \theta$, $\Theta(\theta) = y(x)$, $\theta \in [0, \pi]$, $|x| \leq 1$, $\sin \theta = \sqrt{1-x^2}$,

$$\frac{d\Theta}{d\theta} = \frac{dy}{dx} \frac{dx}{d\theta} = -\sin \theta \frac{dy}{dx}$$

则方程可化为**连带勒让德方程**：

$$(1-x^2) \frac{d^2 y}{dx^2} - 2x \frac{dy}{dx} + \left[l(l+1) - \frac{m^2}{1-x^2} \right] y = 0$$

勒让德方程

若考虑的问题具有极轴对称性，即场量与方位角 φ 无关：

$$u = u(r, \theta)$$

对应 $m = 0$ ，则连带勒让德方程退化为**勒让德方程**：

$$(1-x^2) \frac{d^2 y}{dx^2} - 2x \frac{dy}{dx} + l(l+1)y = 0$$

柱坐标系下方程的分离变量

柱坐标系下亥姆霍兹方程的分离变量

在柱坐标系下，亥姆霍兹方程为：

$$\nabla^2 u(\rho, \varphi, z) = 0$$

其中，拉普拉斯算子在柱坐标系下的表达式为：

$$\nabla^2 = \frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial \rho} \left(\rho \frac{\partial}{\partial \rho} \right) + \frac{1}{\rho^2} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$$

设 $u(\rho, \varphi, z)$ 可分离变量：

$$u(\rho, \varphi, z) = R(\rho)\Phi(\varphi)Z(z)$$

经过运算，可以得到：

$\Phi(\varphi)$ 满足的方程

$\Phi(\varphi)$ 满足：

$$\Phi''(\varphi) + \nu^2 \Phi(\varphi) = 0$$

结合周期性边界条件 $\Phi(\varphi + 2\pi) = \Phi(\varphi)$ 可得：

$$\nu^2 = m^2, \quad m = 0, \pm 1, \pm 2, \cdots$$

$Z(z)$ 满足的方程

$$Z''(z) - \lambda Z(z) = 0$$

贝塞尔方程

$R(\rho)$ 满足：

$$\frac{1}{\rho} \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\rho} \left(\rho \frac{\mathrm{d}R(\rho)}{\mathrm{d}\rho} \right) + \left(k^2 + \lambda - \frac{\nu^2}{\rho^2} \right) R(\rho) = 0$$

令 $x = \sqrt{k^2 + \lambda} \rho, (k^2 + \lambda \neq 0), R(\rho) = y(x),$ 则上面方程化为贝塞尔方程：

$$\frac{\mathrm{d}^2 y}{\mathrm{d}x^2} + \frac{1}{x} \frac{\mathrm{d}y}{\mathrm{d}x} + \left(1 - \frac{\nu^2}{x^2} \right) y = 0$$

或称为 ν 阶贝塞尔方程。

第16章 球函数

第17章 柱函数

第18章 格林函数法

第19章 其他方程求解

第20章 非线性数学物理方程初步

第21章 泛函的变分

第22章 变分原理