

1.A.证明函数 $s = t^n$ 的导数为 $\frac{ds}{dt} = nt^{n-1}$:

$$\begin{aligned}
 \frac{ds}{dt} &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{s(t + \Delta t) - s(t)}{\Delta t} \\
 &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{(t + \Delta t)^n - t^n}{\Delta t} \\
 &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\left[t^n + nt^{n-1}\Delta t + \frac{n(n-1)}{2}t^{n-2}\Delta t^2 + \dots + \Delta t^n \right] - t^n}{\Delta t} \\
 &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{nt^{n-1}\Delta t + \frac{n(n-1)}{2}t^{n-2}\Delta t^2 + \dots + \Delta t^n}{\Delta t} \\
 &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \left(nt^{n-1} + \frac{n(n-1)}{2}t^{n-2}\Delta t + \dots + \Delta t^{n-1} \right) \\
 &= nt^{n-1}
 \end{aligned}$$

Q.E.D.

证明函数 $s = cu$ 的导数为 $\frac{ds}{dt} = c \frac{du}{dt}$:

$$\begin{aligned}
 \frac{ds}{dt} &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{s(t + \Delta t) - s(t)}{\Delta t} \\
 &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{cu(t + \Delta t) - cu(t)}{\Delta t} \\
 &= c \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{u(t + \Delta t) - u(t)}{\Delta t} \\
 &= c \frac{du}{dt}
 \end{aligned}$$

Q.E.D.

证明函数 $s = u + v + w + \dots$ 的导数为 $\frac{ds}{dt} = \frac{du}{dt} + \frac{dv}{dt} + \frac{dw}{dt} + \dots$:

$$\begin{aligned}
 \frac{ds}{dt} &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{[u(t + \Delta t) + v(t + \Delta t) + w(t + \Delta t) + \dots] - [u(t) + v(t) + w(t) + \dots]}{\Delta t} \\
 &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \left\{ \frac{[u(t + \Delta t) - u(t)]}{\Delta t} + \frac{[v(t + \Delta t) - v(t)]}{\Delta t} + \frac{[w(t + \Delta t) - w(t)]}{\Delta t} \dots \right\} \\
 &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{u(t + \Delta t) - u(t)}{\Delta t} + \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{v(t + \Delta t) - v(t)}{\Delta t} + \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{w(t + \Delta t) - w(t)}{\Delta t} + \dots \\
 &= \frac{du}{dt} + \frac{dv}{dt} + \frac{dw}{dt} + \dots
 \end{aligned}$$

Q.E.D.

证明函数 $s = c$ 的导数为 $\frac{ds}{dt} = 0$:

$$\begin{aligned}
 \frac{ds}{dt} &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{c - c}{\Delta t} \\
 &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} 0
 \end{aligned}$$

$$= 0$$

Q.E.D.

证明函数 $s = u^a v^b w^c \dots$ 导数为 $\frac{ds}{dt} = s \left(\frac{a}{u} \frac{du}{dt} + \frac{b}{v} \frac{dv}{dt} + \frac{c}{w} \frac{dw}{dt} + \dots \right)$:

①让我们先来证明函数 $y = pq$ 关于 x 的导数为 $\frac{dy}{dx} = q \frac{dp}{dx} + p \frac{dq}{dx}$:

$$\begin{aligned} \frac{dy}{dx} &= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{p(x + \Delta x)q(x + \Delta x) - p(x)q(x)}{\Delta x} \\ &= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{p(x + \Delta x)q(x + \Delta x) - p(x)q(x + \Delta x) + [p(x)q(x + \Delta x) - p(x)q(x)]}{\Delta x} \\ &= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{q(x + \Delta x)[p(x + \Delta x) - p(x)] + p(x)[q(x + \Delta x) - q(x)]}{\Delta x} \\ &= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \left[q(x + \Delta x) \frac{p(x + \Delta x) - p(x)}{\Delta x} + p(x) \frac{q(x + \Delta x) - q(x)}{\Delta x} \right] \\ &= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} q(x) \frac{p(x + \Delta x) - p(x)}{\Delta x} + \lim_{\Delta x \rightarrow 0} p(x) \frac{q(x + \Delta x) - q(x)}{\Delta x} \\ &= q \frac{dp}{dx} + p \frac{dq}{dx} \end{aligned}$$

②再来证明函数 $y = p^r$ 关于 x 的导数为 $\frac{dy}{dx} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{p^r(x + \Delta x) - p^r(x)}{\Delta x}$

$$\begin{aligned} \frac{dy}{dx} &= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\{p(x) + [p(x + \Delta x) - p(x)]\}^r - p^r(x)}{\Delta x} \\ &= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{rp^{r-1}(x)[p(x + \Delta x) - p(x)] + \frac{r(r-1)}{2} p^{r-2}(x)[p(x + \Delta x) - p(x)]^2 + \dots + [p(x + \Delta x) - p(x)]^r}{\Delta x} \\ &= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{rp^{r-1}(x)[p(x + \Delta x) - p(x)]}{\Delta x} \\ &= rp^{r-1} \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{p(x + \Delta x) - p(x)}{\Delta x} \\ &= rp^{r-1} \frac{dp}{dx} \end{aligned}$$

③最后我们来证明原题 :

首先由①得

$$\begin{aligned} \frac{ds}{dt} &= \frac{s}{u^a} \frac{du^a}{dt} + u^a \frac{d \frac{s}{u^a}}{dt} \\ &= \frac{s}{u^a} \frac{du^a}{dt} + \frac{s}{v^b} \frac{dv^b}{dt} + v^b \frac{d \frac{s}{v^b}}{dt} \\ &\quad \dots \text{以此类推, 终得} \\ &= \frac{s}{u^a} \frac{du^a}{dt} + \frac{s}{v^b} \frac{dv^b}{dt} + \frac{s}{w^c} \frac{dw^c}{dt} + \dots \end{aligned}$$

接着由②得

$$\frac{du^a}{dt} = au^{a-1} \frac{du}{dt}$$

$$\begin{aligned}\frac{dv^b}{dt} &= bu^{b-1} \frac{dv}{dt} \\ \frac{dw^c}{dt} &= cu^{c-1} \frac{dw}{dt} \\ &\dots\end{aligned}$$

则

$$\begin{aligned}\frac{ds}{dt} &= \frac{sa}{u} \frac{du}{dt} + \frac{sb}{v} \frac{dv}{dt} + \frac{sc}{w} \frac{dw}{dt} + \dots \\ &= s \left(\frac{a}{u} \frac{du}{dt} + \frac{b}{v} \frac{dv}{dt} + \frac{c}{w} \frac{dw}{dt} + \dots \right)\end{aligned}$$

Q.E.D.

B.证明若有 $s(t) = U(V(t))$, 则 $\frac{ds}{dt} = \frac{dU(V)}{dV} \frac{dV(t)}{dt}$:

$$\begin{aligned}\frac{ds}{dt} &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{U(V(t + \Delta t)) - U(V(t))}{\Delta t} \\ &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{U(V(t + \Delta t)) - U(V(t))}{V(t + \Delta t) - V(t)} \frac{V(t + \Delta t) - V(t)}{\Delta t} \\ &= \lim_{\Delta V \rightarrow 0} \frac{U(V(t + \Delta t)) - U(V(t))}{V(t + \Delta t) - V(t)} \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{V(t + \Delta t) - V(t)}{\Delta t} \\ &= \frac{dU(V)}{dV} \frac{dV(t)}{dt}\end{aligned}$$

Q.E.D.

C.解：设下方圆管高度 h_1 ，半径 r_1 ，圆台高度为 h_3 ，上方圆管高度 h_2 ，半径 r_2 ，其中由图得，

$r_1 < r_2$.

首先让我们来推导圆台的体积公式：

我们先将高为 H，下底半径为 r_1 ，上底半径为 r_2 的圆台横切为 n 个高度相等的扁平圆台，当

$n \rightarrow \infty$ 时，我们可将每个扁平小圆台视为高度为 $\frac{H}{n}$ 的圆柱体，其中由下向上数第 i 个圆柱的体

积为

$$V_i = \pi \left(r_1 + \frac{i(r_2 - r_1)}{n} \right)^2 \frac{H}{n}$$

求和可得圆台体积：

$$\begin{aligned}V &= \sum_{i=1}^n V_i \\ &= \sum_{i=1}^n \pi \left(r_1 + \frac{i(r_2 - r_1)}{n} \right)^2 \frac{H}{n} \\ &= \pi \sum_{i=1}^n \left(r_1^2 + 2 \frac{ir_1(r_2 - r_1)}{n} + \frac{i^2(r_2 - r_1)^2}{n^2} \right) \frac{H}{n} \\ &= \pi \left[\sum_{i=1}^n \frac{r_1^2}{n} + \sum_{i=1}^n \frac{2ir_1(r_2 - r_1)}{n^2} + \sum_{i=1}^n \frac{i^2(r_2 - r_1)^2}{n^3} \right] H\end{aligned}$$

$$= \pi \left(r_1^2 + \frac{(n+1)r_1(r_2-r_1)}{n} + \frac{(n+1)(2n+1)(r_2-r_1)^2}{6n^2} \right) H$$

$$= \frac{\pi}{3} (r_1^2 + r_2^2 + r_1 r_2) H$$

根据圆柱及求得的圆台体积公式，我们可以得出不同 h 下的体积公式：

当 $h \leq h_1$ 时， $V = \pi r_1^2 h$

当 $h_1 < h < h_1 + h_3$ 时， $V = \pi r_1^2 h_1 + \frac{\pi}{3} \left[r_1^2 + \left(r_1 + \frac{(r_2-r_1)(h-h_1)}{h_3} \right)^2 + r_1 \left(r_1 + \frac{(r_2-r_1)(h-h_1)}{h_3} \right) \right] h_3$

当 $h_1 + h_3 \leq h \leq h_1 + h_2 + h_3$ 时， $V = \pi r_1^2 h_1 + \frac{\pi}{3} (r_1^2 + r_2^2 + r_1 r_2) h_3 + \pi r_2^2 (h - h_1 - h_3)$

```
function V = rank(r1,r2,h1,h2,h3)
```

```
h = 0:0.01:(h1 + h2 + h3)
```

```
V = pi .* r1.^2 .* h.*(h >= 0 & h <= h1) + (pi .* r1.^2 .* h1 + pi .* (h -  
h1) .* (r1.^2 + (r1 + ((h - h1) .* (r2 - r1) / h3)).^2 + r1 .* (r1 + (h - h1) .* (r2  
- r1) / h3))/3) .* (h > h1 & h < (h1 + h3)) + (pi .* r1.^2 .* h1 + pi .* (r1.^2  
+ r2.^2 + r1 .* r2) .* h3 / 3 + pi .* (h - h1 - h3) .* r2.^2) .* (h >= (h1 + h3)  
& h <= (h1 + h2 + h3))
```

```
plot(h,V)
```

```
xlabel('h')
```

```
ylabel('V')
```

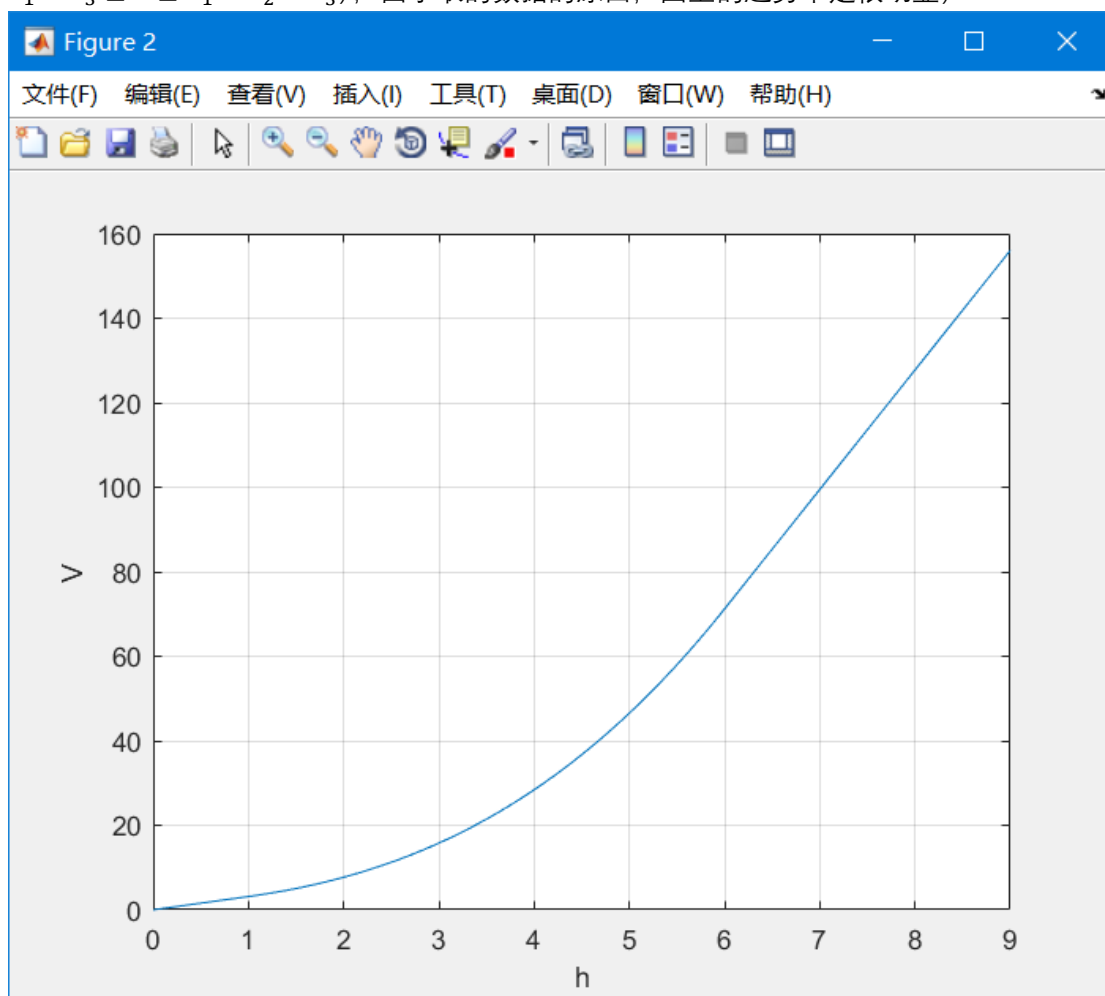
```
grid on
```

将以上脚本在 MATLAB 中赋值

```
V1(1,3,1,3,5)
```

运行得下图：

(函数图像趋势为先从 0 开始线性单调递增 ($h \leq h_1$), 然后当 h 大到某个值开始加速递增 ($h_1 < h < h_1 + h_3$), 最后当 h 继续增大重新开始线性单调递增, 但递增趋势大于第一次 ($h_1 + h_3 \leq h \leq h_1 + h_2 + h_3$), 由于取的数据的原因, 图上的趋势不是很明显)



2. (以下解题过程中数据皆采用国际单位制 (SI))

位移递推公式：

$$x_{t+\Delta t} = x_t + \frac{v_t + v_{t+\Delta t}}{2} \Delta t$$

速度递推公式：

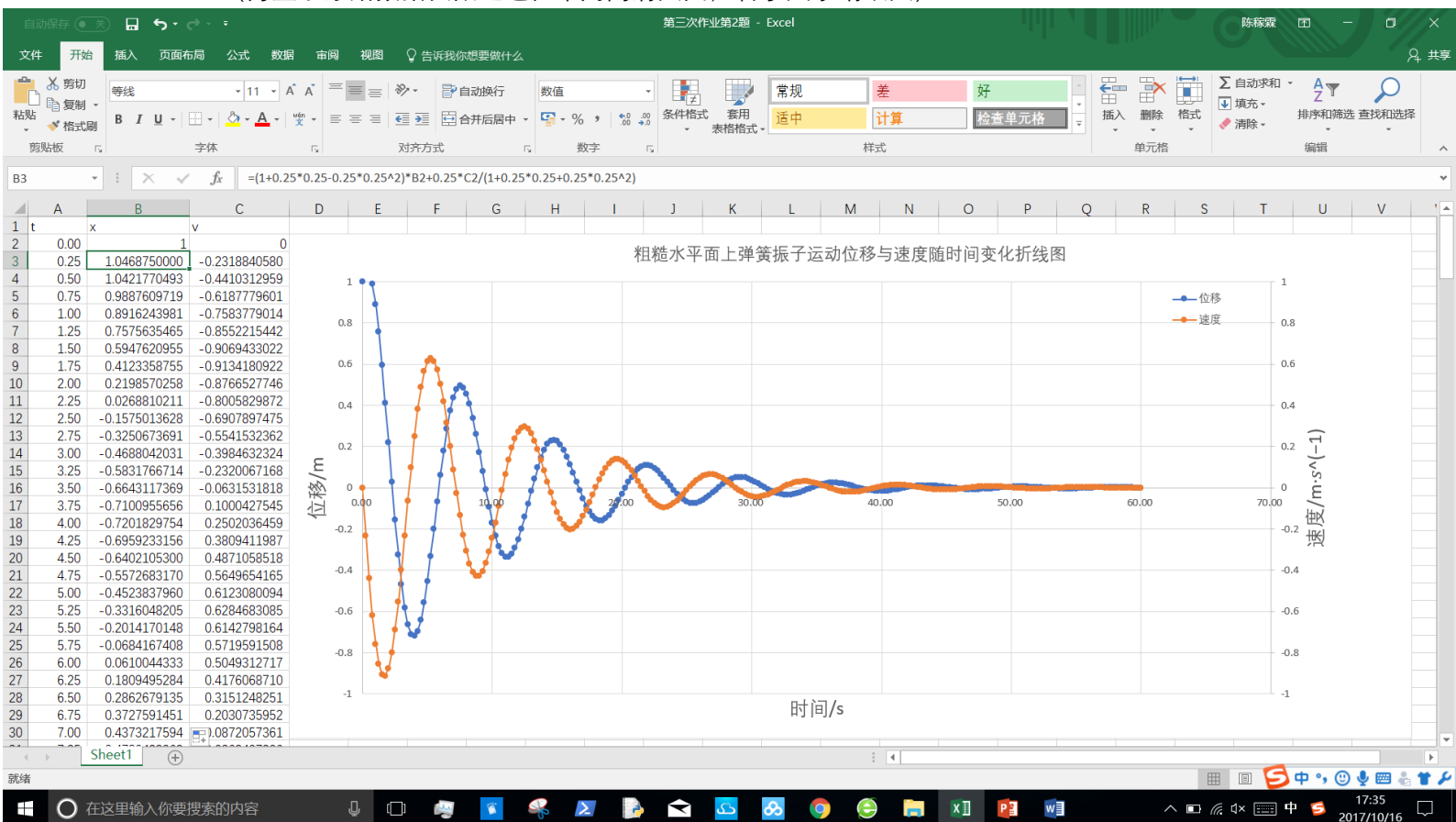
$$v_{t+\Delta t} = v_t + \frac{(-K \frac{x_t + x_{t+\Delta t}}{2} - \mu \frac{v_t + v_{t+\Delta t}}{2})}{M} \Delta t$$

以上两式联立并代入数据 $\mu = 0.5 \text{Ns/m}$, $K = 1 \text{N/m}$, $M = 1 \text{kg}$, 得

$$x_{t+\Delta t} = \frac{(1 + 0.25\Delta t - 0.25\Delta t^2)x_t + \Delta t v_t}{1 + 0.25\Delta t + 0.25\Delta t^2}$$

$$v_{t+\Delta t} = \frac{(1 - 0.25\Delta t - 0.25\Delta t^2)v_t - \Delta t x_t}{1 + 0.25\Delta t + 0.25\Delta t^2}$$

(为显示原始数据及做题过程采用高清大图，若字太小请放大)



分析：若水平桌面绝对光滑，则弹簧振子所受弹簧弹力将与振子位移成正比，弹簧振子将做简谐振动，然而如图所示，由于受到水平桌面的摩擦力，弹簧振子运动过程中位移与速度随时间函数图像的振幅随时间的推移而逐渐减小，并趋向于 0，因此，我们可以说该弹簧振子在做一种阻尼振动。