



习题课1

助教：廖潇宇

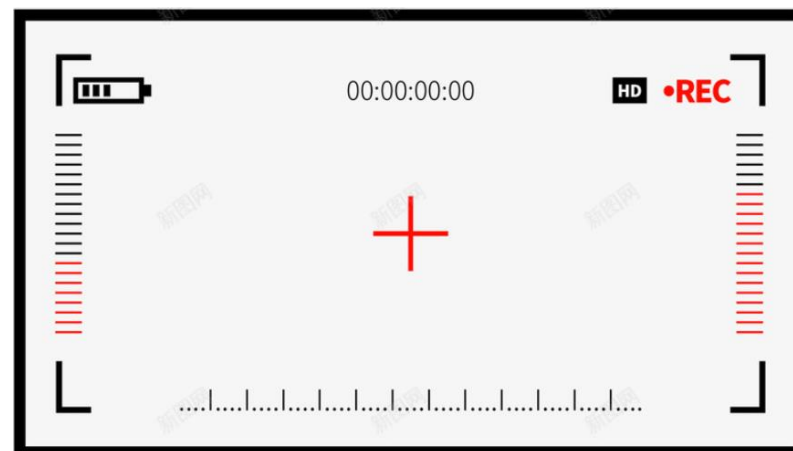
参考系与坐标系

一、区别参考系与坐标系

以一张相片的拍摄为例



参考系：相机



坐标系：取景框

参考系与参考系下物体的运动状态密切相关，
物体动与不动，速度，加速度等

坐标系与物体运动的描述相关，

$$\begin{cases} x = vt \\ y = y_0 \end{cases} \quad \begin{cases} r = \sqrt{y_0^2 + v^2 t^2} \\ \theta = \arctan \frac{y_0}{vt} \end{cases}$$

参考系与坐标系

二、常见的参考系

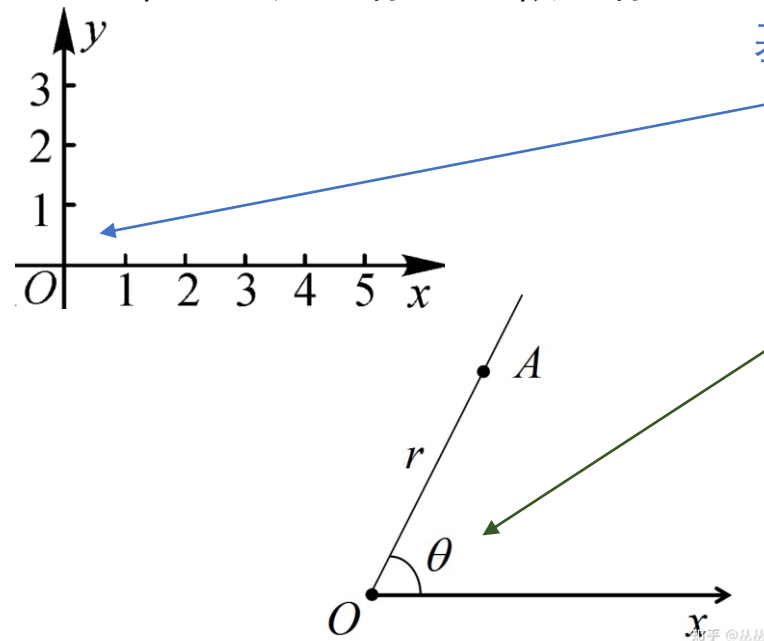
惯性系：地面、匀速运动的物体

非惯性系：自由落体系、旋转系

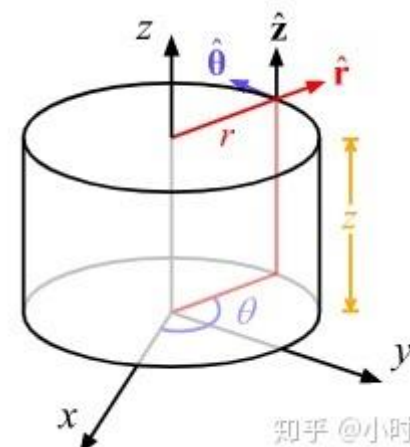
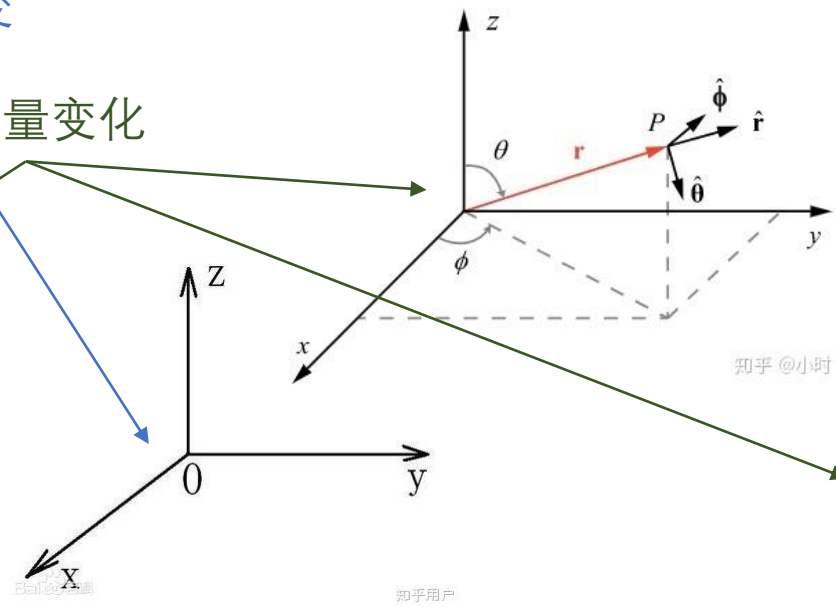
(二者的区别将会在后边的课程详细讲述)

三、常见的坐标系

二维：直角坐标系、极坐标系



三维：直角坐标系、球坐标系、柱坐标系



三、常见的坐标系

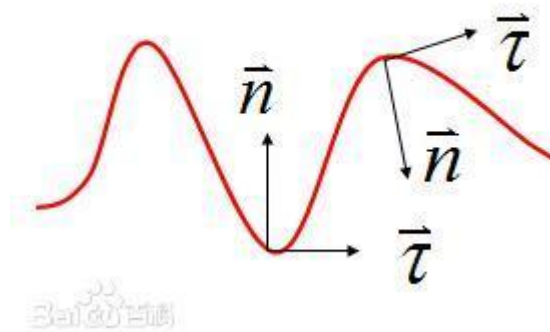
自然坐标系

(前、后、左、右) (固定坐标系: 东、南、西、北)

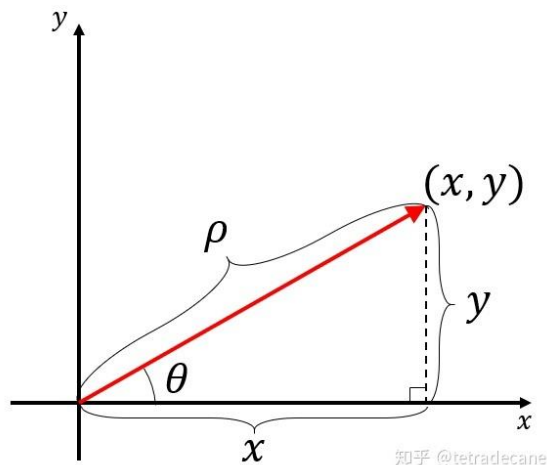
τ

τ : 物体在这一点运动方向

n : 与 τ 垂直

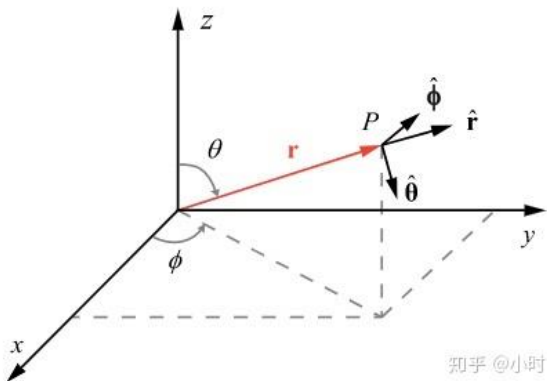


四、坐标系之间的转换



$$\begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \end{cases}$$

$$\begin{cases} \rho = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \theta = \arctan \frac{y}{x} \end{cases}$$



$$\begin{cases} x = \rho \sin \theta \cos \phi \\ y = \rho \sin \theta \sin \phi \\ z = \rho \cos \theta \end{cases}$$

五、广义坐标

更一般的，我们可以把坐标表示为 q_i ，
运动方程为 $f(q_i, \dot{q}_i, \dots, t) = 0$ 进行纯理论
分析（理论力学）

矢量与矢量运算

一、矢量表示

在不同坐标系下同一物理量（位置、速度……）表示不同，不便于一般分析

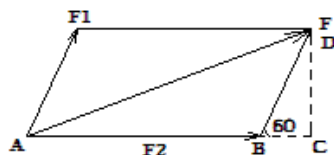
记 \mathbf{r} 为质点的位置，其在直角坐标下等同于 (x, y, z) ，在球坐标系下等同于 $(r, \theta, \phi) \dots \dots$

手写体矢量 \vec{r}

同理 $\mathbf{v}, \mathbf{a}, \mathbf{F}, \mathbf{g} \dots \dots$

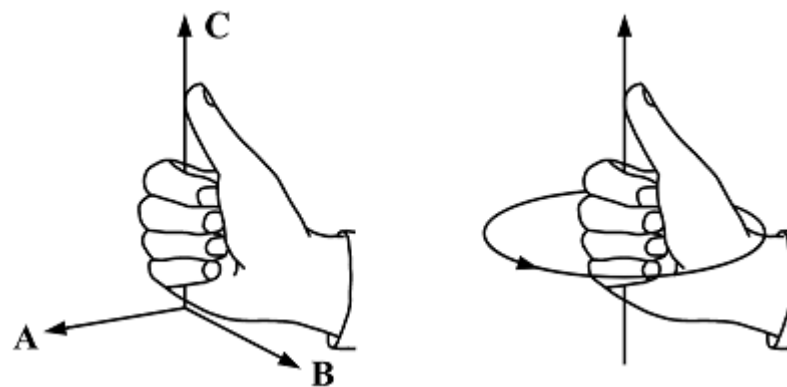
二、矢量运算

$$\mathbf{a} + \mathbf{b}$$



$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = |\mathbf{a}| |\mathbf{b}| \cos \theta$$

$$|\mathbf{a} \times \mathbf{b}| = |\mathbf{a}| |\mathbf{b}| \sin \theta \quad \text{方向：右手定则}$$



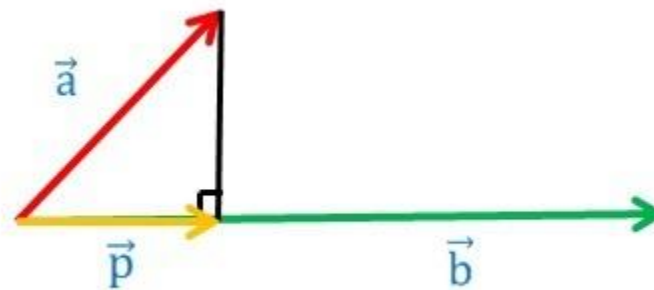
矢量与矢量运算

三、矢量运算的物理意义

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = |\mathbf{a}| |\mathbf{b}| \cos \theta$$

\mathbf{a} 在 \mathbf{b} 上的投影乘以 b

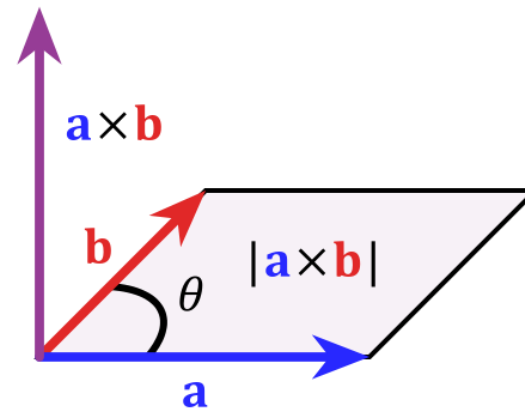
力在运动方向上的分量乘以位移：功



知乎 @覃松

$$|\mathbf{a} \times \mathbf{b}| = |\mathbf{a}| |\mathbf{b}| \sin \theta$$

\mathbf{a} 与 \mathbf{b} 张成的平行四边形的面积



四、矢量运算公式

$$\mathbf{a} + \mathbf{b} = \mathbf{b} + \mathbf{a}$$

$$(\mathbf{a} + \mathbf{b}) + \mathbf{c} = \mathbf{a} + (\mathbf{b} + \mathbf{c})$$

$$(\lambda\mu)\mathbf{a} = \lambda(\mu\mathbf{a})$$

$$(\lambda + \mu)\mathbf{a} = \lambda\mathbf{a} + \mu\mathbf{a}$$

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \mathbf{b} \cdot \mathbf{a}$$

$$(\lambda\mathbf{a}) \cdot \mathbf{b} = \lambda(\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}) = \mathbf{a} \cdot (\lambda\mathbf{b})$$

$$(\mathbf{a} + \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = \mathbf{a} \cdot \mathbf{b} + \mathbf{a} \cdot \mathbf{c}$$

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = -\mathbf{b} \times \mathbf{a}$$

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) \cdot \mathbf{a} = (\mathbf{c} \times \mathbf{a}) \cdot \mathbf{b}$$

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \times \mathbf{c} = (\mathbf{a} \cdot \mathbf{c})\mathbf{b} - (\mathbf{b} \cdot \mathbf{c})\mathbf{a}$$

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot (\mathbf{c} \times \mathbf{d}) = (\mathbf{a} \cdot \mathbf{c})(\mathbf{b} \cdot \mathbf{d}) - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{d})(\mathbf{b} \cdot \mathbf{c})$$

在直角坐标系下

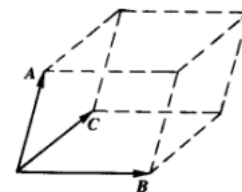
$$\mathbf{a} = (a_1, a_2, a_3) = a_1\mathbf{i} + a_2\mathbf{j} + a_3\mathbf{k}$$

$$\mathbf{b} = (b_1, b_2, b_3) = b_1\mathbf{i} + b_2\mathbf{j} + b_3\mathbf{k}$$

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3$$

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix}$$

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix}$$



微元法与微积分

一、求任意时刻的速度

$$x = 3t^2 + 5t$$

$$a = 6, v_0 = 5$$

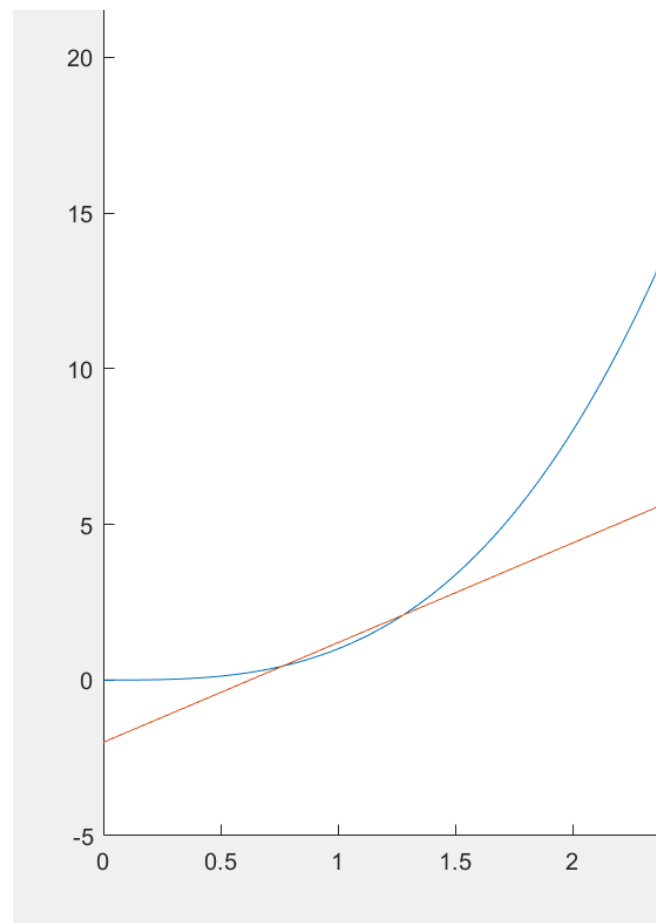
$$\therefore v = 6t + 5$$

$$x = t^3 ?$$

$$v = \frac{\Delta x}{\Delta t} = \frac{(t + \Delta t)^3 - t^3}{\Delta t} = 3t^2 + 3t\Delta t + (\Delta t)^2 \rightarrow 3t^2$$

$$v = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta x}{\Delta t} := \frac{dx}{dt} = x'(t)$$

特别的，常把函数 f 对 t 的导数记为 \dot{f} ，如 $a = \dot{v}$, $v = \dot{x}$



二、导数的表示与运算

导数的表示方式

$$f'(x), \frac{d}{dx}f(x), \frac{dy}{dx}, \frac{\partial y}{\partial x} \dots$$

基本函数的导数

$$(x^\mu)' = \mu x^{\mu-1}$$

$$(\sin x)' = \cos x$$

$$(\cos x)' = -\sin x$$

$$(e^x)' = e^x$$

$$(\ln x)' = \frac{1}{x}$$

导数的求导法则

$$[f(x) \pm g(x)]' = f'(x) + g'(x)$$

$$[f(x)g(x)]' = f'(x)g(x) + f(x)g'(x)$$

$$\left[\frac{f(x)}{g(x)}\right]' = \frac{f'(x)g(x) - f(x)g'(x)}{g^2(x)}$$

$$f[g(x)]' = f'[g(x)]g'(x)$$

$$[f^{-1}(x)]' = \frac{1}{f'[f^{-1}(x)]}$$

微元法与微积分

例1 通过导数的乘法法则 $(fg)'$ 与复合函数求导法则 $[f(g)]'$ 证明导数的除法法则 $(f/g)'$

例2 求函数 $f(x) = a^x$ 和 $g(x) = \log_b x$ 的导数

例3 求函数 $f(x) = \tan x$ 的导数

例4 求函数 $f(x) = \arcsin x$ 的导数

$y = \arcsin x \Rightarrow \sin y = x \Rightarrow \cos y \cdot y' = 1 \Rightarrow y' = \frac{1}{\cos y}$

例5 隐函数函数 $y = f(x)$ 由方程 $y^2 + x^2 = \ln xy$ 确定, 求 $f'(x) = g(x, y)$

例6 求函数 $f(x) = x^x$ 的导数

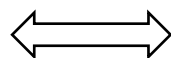
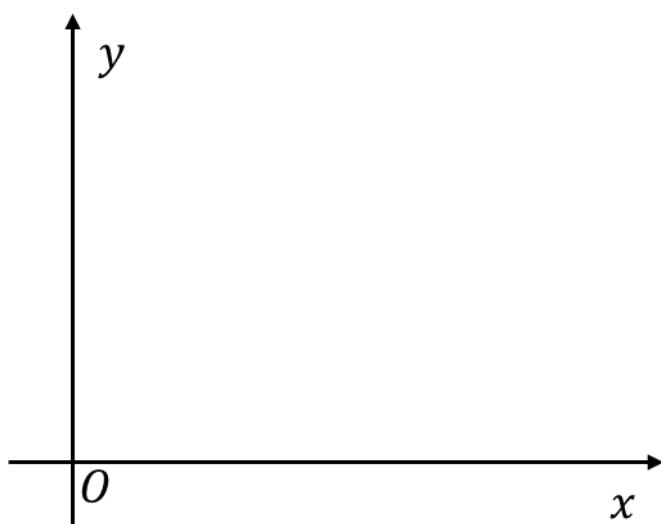
$y = a(x)^{b(x)} \Rightarrow y' = a(x)^{b(x)-1} \cdot a'(x) + a(x)^{b(x)} \cdot \frac{b'(x)}{a(x)}$

例7 求函数 $f(x) = x^3(\sin x + \cos x)^2 e^x$ 的导数

$\ln f(x) = 3 \ln x + 2 \ln(\sin x + \cos x) + x$

$(xy)' = \frac{y + xy'}{xy}$
 $2x + 2yy' = 0 \Rightarrow y' = -\frac{x}{y}$
 $\frac{f'(x)}{f(x)} = \frac{y + xy'}{xy}$

矢量与求导



r

θ

$\hat{\theta}$

\hat{r} $\sin \frac{\theta}{2} = \infty$

$$\mathbf{r} = x\mathbf{i} + y\mathbf{j}$$

$$\dot{\mathbf{r}} = \dot{x}\mathbf{i} + \dot{y}\mathbf{j}$$

直接求导
此法可行

$$\mathbf{r} = r\hat{r}$$

$$\dot{\mathbf{r}} = \dot{r}\hat{r} \quad \text{? ?}$$

$$h(x) = f(x)g(x)$$

$$h'(x) = f'(x)g(x) + f(x)g'(x)$$

$$\dot{\mathbf{r}} = \frac{d}{dt}(x\mathbf{i} + y\mathbf{j}) = \frac{dx}{dt}\mathbf{i} + x\frac{d\mathbf{i}}{dt} + \frac{dy}{dt}\mathbf{j} + y\frac{d\mathbf{j}}{dt} \xrightarrow{\frac{d\mathbf{i}}{dt} = \frac{d\mathbf{j}}{dt} = 0} \frac{dx}{dt}\mathbf{i} + \frac{dy}{dt}\mathbf{j}$$

特殊的是直角坐标系！直角坐标系是“好”的

矢量与求导

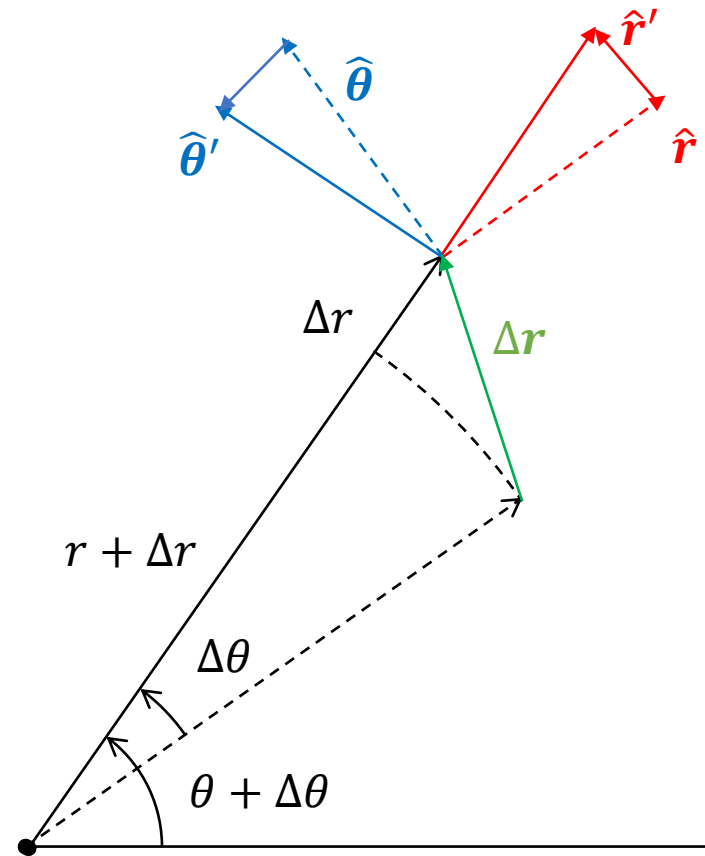
$$\mathbf{r} = r\hat{\mathbf{r}}$$

$$\begin{aligned}\dot{\mathbf{r}} &= \frac{d}{dt}(r\hat{\mathbf{r}}) \\ &= \frac{dr}{dt}\hat{\mathbf{r}} + r\frac{d\hat{\mathbf{r}}}{dt} \\ &= \dot{r}\hat{\mathbf{r}} + r\dot{\theta}\hat{\boldsymbol{\theta}}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\ddot{\mathbf{r}} &= \frac{d}{dt}(\dot{\mathbf{r}}) = \frac{d}{dt}(\dot{r}\hat{\mathbf{r}} + r\dot{\theta}\hat{\boldsymbol{\theta}}) \\ &= \frac{d\dot{r}}{dt}\hat{\mathbf{r}} + \dot{r}\frac{d\hat{\mathbf{r}}}{dt} + \frac{dr}{dt}\dot{\theta}\hat{\boldsymbol{\theta}} + r\frac{d\dot{\theta}}{dt}\hat{\boldsymbol{\theta}} + r\dot{\theta}\frac{d\hat{\boldsymbol{\theta}}}{dt} \\ &= \ddot{r}\hat{\mathbf{r}} + \dot{r}\dot{\theta}\hat{\boldsymbol{\theta}} + \dot{r}\dot{\theta}\hat{\boldsymbol{\theta}} + r\ddot{\theta}\hat{\boldsymbol{\theta}} - r\dot{\theta}^2\hat{\mathbf{r}} \\ &= (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2)\hat{\mathbf{r}} + (2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta})\hat{\boldsymbol{\theta}}\end{aligned}$$

$$\frac{d\hat{\boldsymbol{\theta}}}{dt} = -\dot{\theta}\hat{\mathbf{r}}$$

$$\frac{d\hat{\mathbf{r}}}{dt} = \dot{\theta}\hat{\boldsymbol{\theta}}$$



1.33 杆以匀角速度 ω_0 绕过其固定端 O 且垂直于杆的轴转动. 在 $t=0$ 时, 位于 O 点的小珠从相对于杆静止开始沿杆作加速度为 a_0 的匀加速运动. 求小珠在时刻 t 的速度和加速度.

答: $\mathbf{v} = a_0 t \hat{\mathbf{r}} + \frac{1}{2} a_0 \omega_0 t^2 \hat{\boldsymbol{\theta}}, \mathbf{a} = (a_0 + \frac{1}{2} a_0 \omega_0^2 t^2) \hat{\mathbf{r}} + 2a_0 \omega_0 t \hat{\boldsymbol{\theta}}.$

解: (1) 设切向的单位向量为 \vec{i} , 法向单位向量为 \vec{j}

$$\mathbf{v} = a_0 t \vec{j} + \frac{1}{2} a_0 \omega_0 t^2 \vec{i}$$

$$(2) v_t = \omega_0 \cdot \frac{1}{2} a_0 t^2$$

$$\frac{dv_t}{dt} = a_1 = \omega_0 a_0 t$$

$$a_{n_1} = -\frac{v_t^2}{R}, \quad R = \frac{1}{2} a_0 t^2$$

$$a_{n_1} = -\frac{1}{2} a_0 \omega_0^2 t^2$$

$$a_{n_2} = \left(a_0 - \frac{1}{2} \omega_0^2 t^2 \right) \vec{j} + a_0 \omega_0 t \vec{i}$$

三、求一个不均匀杆的质量

$$m = \lambda \cdot l$$

每个地方的密度不同？

将长度切割为非常小的小块，近似认为每一小块密度均匀

$$m = \sum_i \lambda_i \Delta l_i$$



继续分割，直到小块区域无穷小（足够小）

$$m = \lim_{\Delta S_i \rightarrow 0} \sum_i \lambda_i \Delta l_i := \iint \lambda dl$$

微元法与微积分

三、求一个不规则盘的质量

$$m = \rho \cdot S$$

每个地方的密度不同？

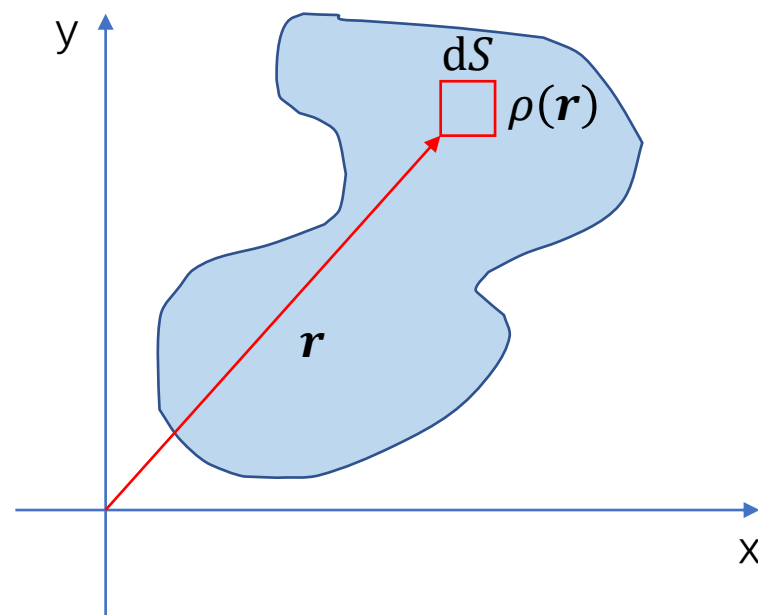
将面积切割为非常小的小块，近似认为每一小块密度均匀

$$m = \sum_i \rho_i \Delta S_i$$

继续分割，直到小块区域无穷小（足够小）

$$m = \lim_{\Delta S_i \rightarrow 0} \sum_i \rho_i \Delta S_i := \iint \rho dS$$

极小块的微积分



四、积分的表示与运算

不定积分

$$F(x) = \int f(x)dx + C$$

定积分

$$F(x) = \int_a^b f(x)dx$$

Newton-Leibniz 公式

$$\int_a^b f(x)dx = F(b) - F(a)$$

其中 $F'(x) = f(x)$

由此可得基本函数的积分公式

$$\int x^\mu dx = \frac{1}{\mu + 1} x^{\mu+1} + C \quad (\mu \neq -1)$$

$$\int \sin x dx = -\cos x + C$$

$$\int \cos x dx = \sin x + C$$

$$\int e^x dx = e^x + C$$

$$\int \frac{1}{x} dx = \ln x + C$$

注：部分积分无法用简单函数表示

微元法与微积分

第一类换元法（凑微分法）

$$\int f(g(x))g'(x)dx = \int f(g(x))dg(x)$$

三角函数积分

例1 求 $\int \cos^2 x \sin x \, dx$

高次幂积分

例2 求 $\int \frac{x dx}{(x-1)^{100}}$

特殊微分形式

例3 求 $\int_0^1 \frac{\sqrt{\arctan x}}{1+x^2} dx$

第二类换元法

根式换元

例4 求 $\int \frac{1}{1+\sqrt{x}} dx$

三角、双曲函数换元

例5 求 $\int \frac{dx}{\sqrt{x^2+a^2}}$

倒数代换

例6 求 $\int \frac{1}{x(x^7+2)} dx$

2022/9/17

微元法与微积分

分项积分法

有理分式积分

例6 求 $\int \frac{1}{(x+a)(x+b)} dx$

分部积分法

幂函数与对数或反三角函数的乘积

例7 求 $\int x^3 \ln x dx$

指数函数与幂函数的乘积

例8 求 $\int e^{\sqrt{x}} dx$

利用分部积分，构造方程

例9 求 $\int e^x \sin x dx$

五、高阶导数、偏导数与曲线积分、多重积分

若函数的导函数 $g(x) = f'(x)$ 依然可导，那么他的导数 $h(x) = g'(x)$ 称为 $f(x)$ 的二阶导数，记作 $f''(x)$ 或 $f^{(2)}(x)$ ，同理有更高阶的导数

二元函数 $f(x, y)$ 可对其中某一变量如 x 求导，在对其中某一变量如 x 求导时， y 为例的其他变量视为常数，记作 $\frac{\partial}{\partial x}f(x, y)$ 或 $f'_x(x, y)$ 或 $f'_1(x, y)$ 或 $\partial_x f(x, y)$ ，同理有高阶偏导数，同理多元函数

第一类曲线积分 $I = \int_L f(x, y)ds$ ，其中 $ds = \sqrt{dx^2 + dy^2}$ 是曲线的线元长度，当 $f(x, y) = 1$ 时，积分即为曲线的长度

二元函数 $f(x, y)$ 可以对 x 、 y 积分，记作 $I = \iint f(x, y)dxdy$ 其中 $dxdy$ 表示的是二维平面上的面积微元，同理有更多重的积分

六、微分

$$dy = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \Delta y = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} y(x + \Delta x) - y(x)$$

表示变量微小的变化，可正可负，是一个无穷小量

$$f'(x) = \frac{dy}{dx} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x}$$

导数又称微商，是函数微分和自变量微分的商

$$\int f(x)dx = \lim_{\Delta x_i \rightarrow 0} \sum_i f(x_i)\Delta x_i$$

积分是一系列微小量的和

函数的微分求法

$$dy = f'(x)dx$$

多元函数的全微分

$$df = \partial_x f(x, y)dx + \partial_y f(x, y)dy$$

一阶微分不变性

$$\text{若 } h(x) = g(f(x))$$

$$\text{则 } dh = h'(x)dx = g'(f(x))f'(x)dx = g'(f(x))df$$

七、函数的展开

当 x 很小的时, 我们知道有 $\sin x \approx x$, 那 $\sin x - x \approx ?$

实际上 $\sin x - x \approx -\frac{1}{3!}x^3$

当 $x = 0.00024$ 时, $\sin x - x = -2.30399998 \times 10^{-12}$, $-\frac{1}{3!}x^3 = -2.304 \times 10^{-12}$

那 $\sin x - x + \frac{1}{3!}x^3 \approx ?$

Taylor 级数展开

$$f(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{1}{2!}f''(x_0)(x - x_0)^2 + \frac{1}{3!}f^{(3)}(x_0)(x - x_0)^3 + \dots$$

七、微分方程

形如 $F(y^{(n)}, \dots, y'', y'; x) = 0$ 的方程称为微分方程，其中最高阶导数的阶数称为方程的阶数

对于简单的一阶微分方程 $F(y', y; x) = 0$ ，若可以将方程化为可分离变量的形式 $\frac{dy}{dx} = \frac{f(x)}{g(y)}$ ，那么可以通过分离变量将其化为 $g(y)dy = f(x)dx$ ，两边积分即可得到方程的解

微元法与微积分

例10 质量为 m 的一维运动物体受回复力 $F = -kx$ 作用，试求其运动方程

例11 质量为 m 的一维运动物体受恒定驱动力 F 与线性空气阻力 $f = -kv$ 作用，试求其运动方程


微元法与微积分

例12 试求一阶线性微分方程 $P(x)y'(x) + Q(x)y(x) = f(x)$ 的通解

数学不够怎么办



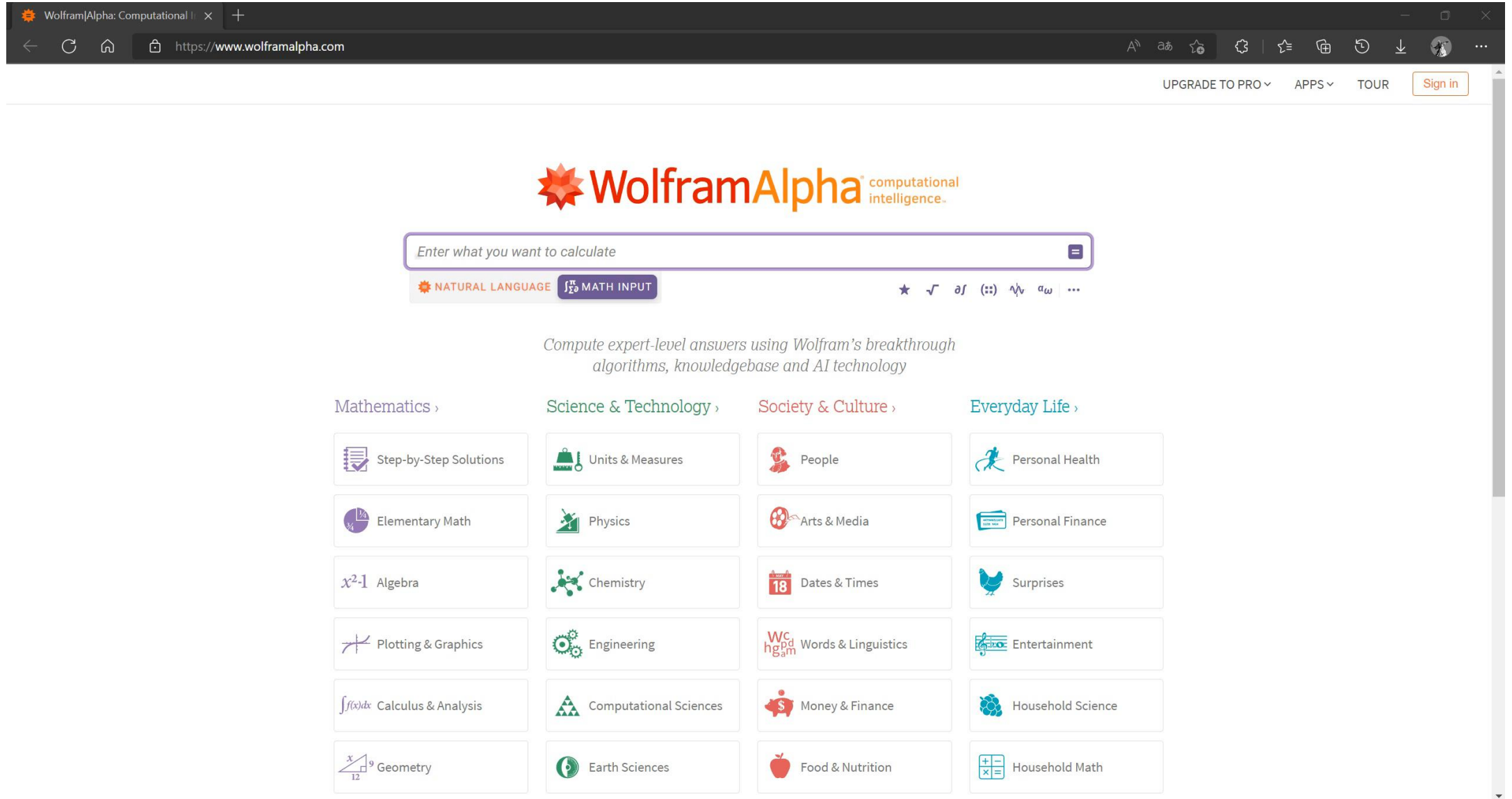
Enter what you want to calculate

 NATURAL LANGUAGE

 MATH INPUT



数学不够怎么办



量纲法与极限检验

例 试估算平抛运动的最大射程

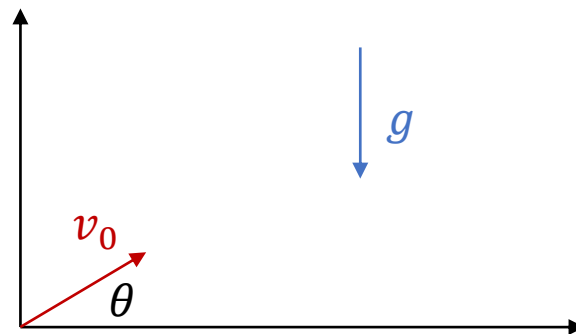
$$l = l(v_0, g, \theta)$$

$$l \propto v_0^\alpha, l \propto 1/g^\beta$$

$$\dim v_0 = LT^{-1}, \dim g = LT^{-2}, \dim l = L$$

$$l(v_0, g, k\pi/2) = 0$$

$$l \propto \frac{v_0^2}{g} \sin 2\theta$$



感谢聆听~