

曲线积分

I 型曲线积分

对称性

- 平面曲线类似二重积分
- 空间曲线类似三重积分

I 型曲线积分计算

- 利用参数方程转换为定积分计算

$$\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \end{cases}$$

$$I = \int_L f(x, y) ds = \int_{\alpha}^{\beta} f(x(t), y(t)) \cdot \sqrt{(x'(t))^2 + (y'(t))^2} dt$$

- 几何意义：以 L 为底以 $f(x, y)$ 为高的柱面面积，即曲线积分可以用来求取截面面积

II型曲线积分

II型曲线积分计算

- 利用参数方程转换成定积分计算，II型计算时要求方向必须为 $\alpha \rightarrow \beta$

$$I = \int_L P(x, y) dx + Q(x, y) dy = \int_{\alpha}^{\beta} [P(x(t), y(t)) \cdot x'(t) + Q(x(t), y(t)) \cdot y'(t)] dt$$

两类曲线积分的联系

$$\int_L P dx + Q dy = \int_L (P \cos \alpha + Q \cos \beta) ds$$

$$\text{其中 } \cos \alpha = \pm \frac{x'(t)}{\sqrt{x'^2 + y'^2}}, \quad \cos \beta = \pm \frac{y'(t)}{\sqrt{x'^2 + y'^2}}$$

格林公式

公式

$$\oint_L Pdx + Qdy = \iint_D \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx dy$$

- 利用格林公式要求曲线闭合，可以添加辅助线使用格林公式，但是需要减去添加的曲线所产生的曲线积分

平面曲线积分与路径无关

- 第一个等价形式

$$\frac{\partial Q}{\partial x} = \frac{\partial P}{\partial y}$$

- 第二个等价形式, $du = Pdx + Qdy$, $u(x, y)$ 为一个原函数, 且要求

$$u(s, t) = \int_{(x_0, y_0)}^{(s, t)} Pdx + Qdy$$

曲面积分

I 型曲面积分

对称性

- 类似于三重积分
- 具有轮换对称性

I 型曲面积分计算

- 将 z 转换为 x, y 的函数, 变成二重积分计算

$$I = \iint_{\Sigma} f(x, y, z) ds = \iint_{D_{xy}} f(x, y, z(x, y)) \sqrt{1 + z_x^2 + z_y^2} dx dy$$

II型曲面积分

与 I 型曲面积分的联系

$$\iint_{\Omega} P dx dz + Q dz dx + R dx dy = \iint_{\Omega} (P \cos \alpha + Q \cos \beta + R \cos \gamma) dS$$

II型曲面积分计算

- 注意方向确定正负，以 xoy 面举例如下，与轴方向相同为正、相反为负：

$$\iint_{\Omega} R(x, y, z) dx dy = \pm \iint_{D_{xy}} R(x, y, z(x, y)) dx dy$$

高斯公式

公式内容

$$\oiint_{\Omega} P dy dz + Q dx dz + R dx dy = \iiint_{\Omega} \left(\frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z} \right) dv$$

散度 (div)

- 实数

$$\vec{A} = (P, Q, R)$$

$$\operatorname{div} \vec{A} = \frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z}$$

旋度 (rot)

- 向量

$$\vec{A} = (P, Q, R)$$

$$\operatorname{rot} \vec{A} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{vmatrix} = ((R_y - Q_z), (P_z - R_x), (Q_x - P_y))$$