

---

## Preliminaries

### CHAPTER OBJECTIVES

在深入研究微积分学之前，我们需要总结一些基本的数学概念和符号，这一章的知识将会在后续章节中详细讨论

1. 了解基本的数学符号和数学概念
2. 掌握函数和基本函数的性质
3. 掌握解析几何的初等知识
4. 了解向量的基本含义和运算法则

### 1.1 基本符号和概念

---

#### DEFINITION 1

##### 集合

集合是数学中最基本的概念，包含着一类具有相似性质的对象。集合中的对象成为元素，通常用小写字母表示，集合本身通常用大写元素字母表示。

#### EXAMPLE 1

我们来考虑这样一个学校，其中老师和学生分别构成两个集合。设集合  $T$  表示所有的老师，集合  $S$  表示所有的学生：

$$T = \{\text{Chinese 1, Chinese 2, Math 1, Physics 1, English 1}\}$$

$$S = \{\text{Tom, Charlie, Mike, Michael}\}$$

---

在学校中，我们可以看到老师和学生之间有一种特殊的关系，这种关系将两个集合联

系起来。我们将这样的关系成为“二元关系”

### DEFINITION 2

#### 二元关系

设  $A$  和  $B$  是两个集合,  $R$  是  $A$  和  $B$  之间的一个二元关系, 如果对于每一个  $a \in A$ , 都存在一个  $b \in B$ , 使得  $(a, b) \in R$ , 则称  $R$  为从  $A$  到  $B$  的二元关系。

### EXAMPLE 2

在上面的学校例子中, 我们可以定义一个二元关系  $R$ , 表示老师与学生之间的指导关系。例如, Chinese 1 老师指导 Tom 和 Charlie, Math 1 老师指导 Mike 和 Michael。则有:

$$R = \{(\text{Chinese 1}, \text{Tom}), (\text{Chinese 1}, \text{Charlie}), (\text{Math 1}, \text{Mike}), (\text{Math 1}, \text{Michael})\}$$

我们来考虑一种特殊的二元关系, 对于每一个  $a \in A$ , 都存在唯一的  $b \in B$ , 使得  $(a, b) \in R$ , 则称  $R$  为从  $A$  到  $B$  的映射, 或者函数。

### DEFINITION 3

#### 函数

设  $A$  和  $B$  是两个集合,  $f$  是  $A$  到  $B$  的一个映射, 如果对于每一个  $a \in A$ , 都存在唯一的  $b \in B$ , 使得  $(a, b) \in f$ , 则称  $f$  为从  $A$  到  $B$  的函数, 记作  $f: A \rightarrow B$ , 并称  $b = f(a)$  为  $a$  在  $f$  下的像。

### EXAMPLE 3

在上面的学校例子中, 我们可以定义一个函数  $f$ , 表示每个学生对应的指导老师。例如, Tom 和 Charlie 的指导老师是 Chinese 1, Mike 和 Michael 的指导老师是 Math 1。则有:

$$f(\text{Tom}) = \text{Chinese 1}, \quad f(\text{Charlie}) = \text{Chinese 1}, \quad f(\text{Mike}) = \text{Math 1}, \quad f(\text{Michael}) = \text{Math 1}$$

在这里, 对于  $A$  和  $B$  之间的函数  $f: A \rightarrow B$ , 我们称  $A$  为定义域,  $B$  为陪域,  $f(A)$  为  $f$  的值域。

在实际生活中, 我们常常会发现一个变量的值依赖于另一个变量的值:

- 水的沸点依赖于海拔的高度
- 人口的增长依赖于出生率

在上述的情形中，一个变量的值常常取决于另外一个变量的值，水的沸点  $b$  依赖于海拔高度  $h$ 。我们可以利用函数来表达他们，将  $b$  称之为**因变量**， $h$  称之为**自变量**

#### EXAMPLE 4

已知圆的面积  $A$  依赖于圆的半径  $r$ ，则可以用函数表示为  $A = f(r)$

$$A = \pi r^2$$

这个过程中我们可以知道：

- 函数的值域为所有非负实数。定义域是所有可能的半径的集合
- 因变量是圆的面积  $A$ ，自变量是圆的半径  $r$

将函数想象为一个机器也有助于理解这一概：将自变量 *input* 到机器中，经过函数（机器）的处理，会 *output* 出唯一一个值——因变量。

最后，我们需要了解一些详细的数学符号：

- 实数集  $\mathbb{R}$ ：表示所有实数的集合
- 自然数集  $\mathbb{N}$ ：表示所有自然数的集合
- 整数集  $\mathbb{Z}$ ：表示所有整数的集合
- 有理数集  $\mathbb{Q}$ ：表示所有有理数的集合

## EXERCISES 1.1

Answers on ANS-1

在问题 1-3 中，请根据题目描述设定集合，并显式地写出二元关系  $R$  中的部分元素。

1. 将一些水果设定为集合  $F = \{\text{苹果, 香蕉, 葡萄}\}$ ，将一些颜色设定为集合  $C = \{\text{红色, 黄色, 紫色, 绿色}\}$ 。定义一个“具有该颜色”的二元关系  $R$ 。
2. 将国家设定为集合  $N = \{\text{中国, 日本, 英国, 法国}\}$ ，将洲设定为集合  $S = \{\text{亚洲, 欧洲, 非洲}\}$ 。定义一个“属于该洲”的二元关系  $R$ 。
3. 将一些实数设定为集合  $A = \{-2, -1, 0, 1, 2\}$ ，集合  $B = \{0, 1, 4\}$ 。定义一个“平方关系”  $R$ ，即  $(a, b) \in R$  当且仅当  $a^2 = b$ 。

在问题 4-6 中，判断所给出的二元关系是否构成“从  $A$  到  $B$  的函数”，并说明理由。

1. 集合  $A$  为平面上所有的三角形，集合  $B$  为所有的正实数。二元关系  $f$  定义为：每个三角形对应它的面积。
2. 集合  $A$  为所有的实数  $\mathbb{R}$ ，集合  $B$  也是  $\mathbb{R}$ 。二元关系  $f$  定义为： $f = \{(x, y) \mid y^2 = x\}$ 。
3. 集合  $A$  为某物理实验室中的所有温度计，集合  $B$  为当前室内的温度值。二元关系  $f$  为：每支温度计显示的读数。

在问题 7-9 中，识别下列物理公式中的自变量与因变量。

1. 欧姆定律  $I = \frac{U}{R}$ 。当电阻  $R$  固定时，电流  $I$  随电压  $U$  变化。
2. 匀加速运动的速度公式  $v = v_0 + at$ 。其中  $v_0$  和  $a$  是常数。
3. 理想气体的压强公式  $P = \frac{nRT}{V}$ 。假设温度  $T$  和物质的量  $n$  固定。

## 1.2 函数的性质和表达

### 函数的表示法

函数有以下四种表示方法：

- 描述法 (用语言来描述)
- 数值法 (用表格列出函数值)

- 图像法 (用函数图像)
- 代数法 (用显示方程)

## 函数的奇偶性

### DEFINITION 1

#### 函数的奇偶性

如果  $y = f(x)$  是:

$x$  的奇函数, 如果  $f(x) + f(-x) = 0$

$x$  的偶函数, 如果  $f(x) = f(-x)$

对于函数的整个区间成立

### EXAMPLE 1

判断下列函数的奇偶性:

- $f(x) = x^3 + 2x$ , 因为  $f(-x) = -x^3 - 2x = -f(x)$ , 所以  $f(x)$  是奇函数
- $f(x) = x^2 + 3$ , 因为  $f(-x) = (-x)^2 + 3 = x^2 + 3 = f(x)$ , 所以  $f(x)$  是偶函数
- $f(x) = x^2 + x$ , 因为  $f(-x) = (-x)^2 + (-x) = x^2 - x \neq f(x)$  且  $f(-x) \neq -f(x)$ , 所以  $f(x)$  既不是奇函数也不是偶函数

## 函数的单调性

### DEFINITION 2

#### 单调性和单调区间

设函数  $y = f(x)$  在区间  $I$  上有定义:

- 如果对于任意  $x_1, x_2 \in I$ , 当  $x_1 < x_2$  时, 均有  $f(x_1) < f(x_2)$ , 则称函数  $f(x)$  在区间上是增函数。
- 如果对于任意  $x_1, x_2 \in I$ , 当  $x_1 < x_2$  时, 均有  $f(x_1) > f(x_2)$ , 则称函数  $f(x)$  在区间上是减函数。

将区间  $I$  成为函数  $f(x)$  的单调区间, 函数  $f(x)$  在区间  $I$  上具有单调性。

### EXAMPLE 2

判断下列函数的单调性

- $f(x) = 3x + 2$ , 该函数在  $\mathbb{R}$  上单调递增
- $f(x) = 2^x + 3$ , 该函数在  $\mathbb{R}$  上单调递增

- $f(x) = x^2 - 3x + 2$ , 该函数在  $(-\infty, \frac{3}{2})$  上单调递减, 在  $(\frac{3}{2}, +\infty)$  上单调递增
- 

## ■ 函数的变换

### 平移变换

#### 垂直平移图形:

- 往上平移函数  $y = f(x)$  的图形, 加一正常数到公式的右边。
- 往下平移函数  $y = f(x)$  的图形, 加一负常数到公示的右边。

### EXAMPLE 3

在公式  $y = x^2$  的基础上右端加一常数 1 就得到  $y = x^2 + 1$ , 把图形往上移位了一个单位。

在公式  $y = x^2$  的基础上右端加 -2 就得到  $y = x^2 - 2$ , 把图形下移了两个单位。

---

#### 水平平移图形

- 往右平移函数  $y = f(x)$  的图形, 在  $x$  上加一个负常数.
- 往左平移函数  $y = f(x)$  的图形, 在  $x$  上加一个正常数.

### EXAMPLE 4

在公式  $y = x^2$  的基础上把  $x$  替换成  $x - 3$  就得到  $y = (x - 3)^2$ , 把图形往右移了三个单位。

在公式  $y = x^2$  的基础上把  $x$  替换成  $x + 2$  就得到  $y = (x + 2)^2$ , 把图形往左移了两个单位。

---

### 对称变换

- 关于  $x$  轴对称: 把函数  $y = f(x)$  的图形关于  $x$  轴对称, 只需把公式右端的  $y$  替换成  $-y$ , 即得到  $y = -f(x)$ 。
- 关于  $y$  轴对称: 把函数  $y = f(x)$  的图形关于  $y$  轴对称, 只需把公式中的  $x$  替换成  $-x$ , 即得到  $y = f(-x)$ 。

## EXAMPLE 5

把函数  $y = x^3$  的图形关于  $x$  轴对称, 得到  $y = -x^3$ 。

把函数  $y = x^3$  的图形关于  $y$  轴对称, 得到  $y = (-x)^3 = -x^3$ 。

## ■ 复合函数和反函数

## DEFINITION 3

## 复合函数

设存在两个函数分别为:  $f: A \rightarrow B$  和  $g: B \rightarrow C$ , 则可以定义复合函数如下:

$$(g \circ f)(x) = g(f(x))$$

其中,  $g \circ f: A \rightarrow C$  成为  $f$  和  $g$  的复合函数

可以将  $f$  和  $g$  分别看作是一个机器, 那么复合函数  $g \circ f$  就是一个流水线, 原材料先输入到  $f$  机器中然后 *output* 再作为  $g$  机器的 *input*。

## EXAMPLE 6

在恒温条件下, 理想气体的压强  $P$  和体积  $V$  之间的关系为  $PV = C$ , 其中  $C$  为常数。如图所示, 气缸的活塞可以上下移动以改变气体的体积  $V$ 。试求出压强  $P$  与活塞高度  $h$  之间的函数关系。

**解** 设气缸的横截面积为  $S$ , 则体积  $V$  与活塞高度  $h$  之间的关系为:

$$V = f(h) = Sh$$

则复合函数  $P(h) = P(V(h)) = g \circ f$  为:

$$P(h) = \frac{C}{f(h)} = \frac{C}{Sh}$$

## DEFINITION 4

## 反函数

设存在两个函数  $f: A \rightarrow B$  和  $g: B \rightarrow A$ , 如果对于任意的  $a \in A$  和  $b \in B$ , 满足:

$$(g \circ f)a = a, \quad (f \circ g)b = b$$

我们称  $f$  和  $g$  互为反函数, 符号记作  $g(x) = f^{-1}(x)$

这里我们需要格外注意反函数的定义域和值域问题, 事实上一个具有反函数的函数一定是单射的

## EXAMPLE 7

## 自由落体的“逆向思考”

已知自由落体下落的高度  $h(t)$  和时间  $t$  的函数关系为:

$$h(t) = \frac{1}{2}gt^2$$

在这个过程中, 时间  $t$  和下落高度的函数关系为:

$$t = f(h) = \sqrt{\frac{2h}{g}}$$

则函数  $h(t)$  和函数  $f(h)$  是一对反函数。其中:

- $h(t)$  的定义域是下落的时间 (非负实数), 值域是下落的高度 (非负实数)
- $f(h)$  的定义域是下落的高度 (非负实数), 值域是下落的时间 (非负实数)

### PROPERTIES

- 图像对称:** 图像  $y = f(x)$  与其反函数  $y = f^{-1}(x)$  的图像, 关于直线  $y = x$  对称
- 奇偶性关联:**
  - 若  $f(x)$  是奇函数且存在反函数, 则  $f^{-1}(x)$  同样是一个奇函数
  - 若  $f(x)$  是一个偶函数, 则在其对称区间上不存在反函数
- 复合函数性质:** 对于互为反函数的  $f$  和  $f^{-1}$ , 有  $f \circ f^{-1} = f^{-1} \circ f = \text{id}$ ,  $\text{id}$  表示恒等函数

## EXERCISES 1.2

Answers on ANS-1

在问题 1-5 中, 探讨函数的奇偶性与单调性及其物理含义。

- 判断函数  $f(x) = \frac{1}{x} + x^3$  的奇偶性, 并说明其在  $(0, +\infty)$  上的单调性。
- 弹簧弹性势能:** 公式为  $E_p(x) = \frac{1}{2}kx^2$ 。若考虑位移  $x$  可正可负 (代表压缩或拉伸):
  - 证明  $E_p(x)$  是偶函数。
  - 解释这个结论的物理意义 (提示: 关于平衡位置对称)。
- 已知函数  $f(x)$  是定义在  $\mathbb{R}$  上的奇函数。若当  $x \in (0, 1)$  时  $f(x) = 2x + 1$ , 求  $f(x)$  在  $(-1, 0)$  上的解析式。
- 观察函数  $f(x) = \frac{1}{x^2 + 1}$ 。通过分析  $x^2 + 1$  的性质, 判断  $f(x)$  的最大值及对应的  $x$  值。
- 物理中的 \*\* 静电力 \*\* 公式为  $F(r) = k \frac{q_1 q_2}{r^2}$ 。若电荷量固定, 分析该函数在  $r \in (0, +\infty)$  上的单调性。

在问题 6-11 中, 通过平移与对称变换处理物理图像。

- 将抛物线  $y = x^2$  整体向左平移 2 个单位, 再向上平移 3 个单位, 写出新的函数解析式。

- 高度偏移:** 一架无人机从海拔 100m 的平台上起飞, 其相对于平台的高度为  $h(t) = 5t^2$ 。请写出无人机相对于海平面高度  $H(t)$  的函数。这属于哪种平移?

- 考虑正弦波形  $y = \sin x$ 。若将其向右平移  $\pi/2$  个单位, 得到的解析式是什么? 它与  $\cos x$  的图像有什么关系?

- 波动预演:** 若波形  $f(x) = x^2$  以  $v = 2 \text{ m/s}$  的速度向右传播, 写出  $t = 5 \text{ s}$  时的波形解析式 (提示:  $x \rightarrow x - vt$ )。

- 证明: 任何函数  $y = f(x)$  关于  $x$  轴对称后的图像对应的函数一定是  $-f(x)$ 。

- 将函数  $y = \sqrt{x}$  关于  $y$  轴对称, 并说明所得新函数的定义域。

在问题 12-15 中, 练习复合函数的拆解与代入。

- 已知  $f(x) = 2x - 1$ ,  $g(x) = x^2$ 。分别计算复合函数  $f(g(x))$  和  $g(f(x))$ 。它们相等吗?

- 功率链:** 一台电动机的输出功率  $P = I^2 R$ 。若电流随时间变化为  $I(t) = I_0 \sin(\omega t)$ , 请写出功率随时间变化的复合函数  $P(t)$ 。

3. 设  $u(x) = 1 - x$ ,  $y(u) = \frac{1}{1-u}$ . 求  $y$  关于  $x$  的复合函数, 并简化结果。

4. 物理中, 圆周运动的向心加速度  $a = \frac{v^2}{r}$ . 若速度随时间线性增加  $v = v_0 + kt$ , 写出  $a$  随时间  $t$  变化的函数。

在问题 16-20 中, 求解反函数并探讨其物理应用。

1. 求函数  $f(x) = \frac{2x+1}{x-1}$  的反函数。

2. **动量与速度**: 动量公式为  $p = mv$ . 若已知动量  $p$ , 求速度  $v$  关于  $p$  的反函数。

3. **折射定律**: 已知  $y = \sin \theta$ . 在物理实验中, 我们测得了  $y$  的值. 请问如何表示  $\theta$ ? (注: 只需说明这是反函数关系)。

4. 考虑函数  $f(x) = x^2$ . 为什么在整个实数集  $\mathbb{R}$  上它没有反函数? 要使其拥有反函数, 我们需要对  $x$  做什么样的限制?

5. **综合思考题**: 证明如果一个函数  $f(x)$  既是奇函数又存在反函数  $f^{-1}(x)$ , 则其反函数也一定是奇函数。(提示: 从  $f(f^{-1}(-x))$  出发)。

## 1.3 基本初等函数

### SECTION OBJECTIVES

我们要花一些时间来研究几个基本函数的性质, 这些函数将在实际问题中反复用到:

1. 了解三角函数和反三角函数的定义和变换
2. 了解指数函数和对数函数的定义和变换
3. 了解幂函数的基本运算性质

### 三角函数和反三角函数

我们先回忆中学视角下的三角函数。对于一个直角三角形, 设其中一个锐角为  $\theta$ , 其对边 (opposite)、邻边 (adjacent) 和斜边 (hypotenuse) 分别为  $a, b, c$  那么有:

$$\sin \theta = \frac{a}{c} \quad \cos \theta = \frac{b}{c} \quad \tan \theta = \frac{\sin \theta}{\cos \theta} = \frac{a}{b} \quad \theta \in (0^\circ, 90^\circ)$$

现在, 我们需要将这一定义域扩展到所有角度, 单位圆的三角函数定义如下:

#### DEFINITION 1

#### 单位圆下的三角函数

单位圆是以原点为中心, 半径为 1 的圆。任意角度  $\theta$  对应于单位圆上的一点, 三角函数的定义如下

- 正弦 (sin): 一个角  $\theta$  对应的点的  $y$  坐标
- 余弦 (cos): 一个角  $\theta$  对应的点的  $x$  坐标
- 正切 (tan): 正弦和余弦的比值  $\tan \theta = \frac{\sin \theta}{\cos \theta}$

对于单位圆上的点  $P(x, y)$ , 其横坐标即为  $\cos \theta$ , 纵坐标即为  $\sin \theta$ 。由此可见, 当点  $P$  在不同象限运动时, 三角函数值的正负号会随之改变。

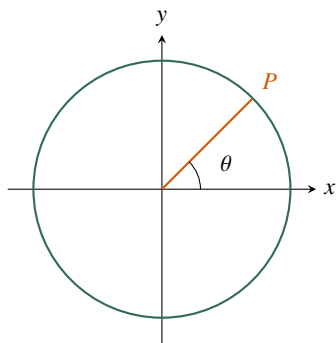


图 1.1: 单位圆



在这些基本恒等式的基础上，我们也可以得到别的恒等式，例如二倍角公式和  $\tan$  有关的恒等式，这些恒等式我们会在例题中讨论

### PROPERTIES

1.  $\sin^2 \theta + \cos^2 \theta = 1$

2. 诱导公式：奇变偶不变，符号看象限

•  $\sin(\theta + 2k\pi) = \sin \theta$ ,  $\cos(\theta + 2k\pi) = \cos \theta$  (周期性)

$\sin(-\theta) = -\sin \theta$ ,  $\cos(-\theta) = \cos \theta$  (奇偶性)

•  $\sin(\theta + \pi) = -\sin \theta$ ,  $\cos(\theta + \pi) = -\cos \theta$

$\sin(\pi - \theta) = \sin \theta$ ,  $\cos(\pi - \theta) = -\cos \theta$

•  $\sin(\frac{\pi}{2} - \theta) = \cos \theta$ ,  $\cos(\frac{\pi}{2} - \theta) = \sin \theta$

$\sin(\frac{\pi}{2} + \theta) = \cos \theta$ ,  $\cos(\frac{\pi}{2} + \theta) = -\sin \theta$

3. 和差化角：  $\sin(a \pm b) = \sin a \cos b \pm \cos a \sin b$

$\cos(a \pm b) = \cos a \cos b \mp \sin a \sin b$

### EXAMPLE 1 “拍”现象

生活中，两个频率相近的波发生干涉后会出现**拍**现象。例如钢琴调音时，调音师同时敲击待调的弦和标准弦，在听觉上会感到音量有周期性的强弱。试利用三角函数及其恒等变换式，来解释这种现象的原理。

**note:** 振动的数学表达式是：  $A = \cos(\omega t + \phi)$

### 三角函数的图像

三角函数的图像通常被称为“正弦波形” (Sinusoidal waves)。在物理学中，它们是描述简谐运动、波动以及交流电最基本的数学模型。

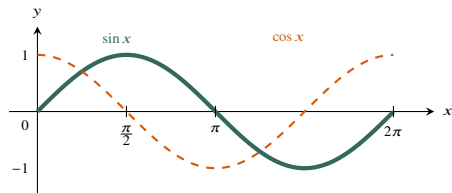


图 1.2: 正弦与余弦图像

### PROPERTIES

正弦函数  $y = \sin x$  的图像性质

- **定义域与值域:** 定义域为  $\mathbb{R}$ , 值域为  $[-1, 1]$ 。
- **周期性:** 具有周期性, 最小正周期  $T = 2\pi$ 。
- **对称性:** 关于原点对称, 是奇函数。
- **相位关系:**  $\cos x = \sin(x + \frac{\pi}{2})$ , 即余弦图像可看作正弦图像向左平移  $\pi/2$ 。

## 图像的变换与物理意义

在物理竞赛中，理解函数图像的平移与伸缩如何对应物理状态的变化至关重要。

## PROPERTIES

## 参数对图像的影响

- **振幅  $A$** : 决定图像在垂直方向的拉伸或压缩。在振动学中， $A$  代表最大位移。
- **频率参数  $\omega$** : 决定图像在水平方向的“胖瘦”。 $\omega$  越大，周期  $T = \frac{2\pi}{\omega}$  越小，图像越拥挤。
- **初相位  $\phi$** : 决定图像在水平方向的左右平移。

物理直觉：在物理中，我们更习惯研究一般形式：

$$y = A \sin(\omega x + \phi)$$

其中每一个参数都对应一个明确的物理量。

## EXAMPLE 2

## 简谐振动方程解析

对于  $y = \sin(\omega x + \phi)$ ，图像的平移量  $\frac{\phi}{\omega}$  不是  $\phi$ 。必须先提取系数  $\omega$ ：

$$y = \sin \left[ \omega \left( x + \frac{\phi}{\omega} \right) \right]$$

这说明图像是向左平移了  $\frac{\phi}{\omega}$  个单位。在物理中，这意味着“初相位”与“时间偏移”是不同的概念。

已知一个质点的振动方程为  $x(t) = 10 \sin(2\pi t + \frac{\pi}{3})$  (单位: cm, s)。请回答: (a) 该振动的振幅  $A$  和周期  $T$  分别是多少? (b) 该图像是由标准正弦波  $y = 10 \sin(2\pi t)$  向哪个方向平移了多少距离得到的?

**解** (a) 由方程可知，振幅  $A = 10$  cm。角频率  $\omega = 2\pi$ ，则周期  $T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi}{2\pi} = 1$  s。

(b) 提取系数  $\omega$ :  $2\pi t + \frac{\pi}{3} = 2\pi(t + \frac{1}{6})$ 。根据“左加右减”原则，该图像是由  $y = 10 \sin(2\pi t)$  向左平移了  $1/6$  个单位距离得到的。 ■

## 反三角函数及其图像

当我们需要从三角函数的值反推对应的角度时，就需要用到反三角函数。由于三角函数在整个实数域上不是单调的，为了定义其反函数，我们必须**限制其定义域**，使其在特定区间内是“一一对应”的。

## 物理意义：

反三角函数的结果是一个**角度**。在物理竞赛中，它最常用于通过力或速度的分量来确定矢量的方向（即求偏角）。

## DEFINITION 2

## 反正弦与反正切函数

- **反正弦函数**:  $y = \arcsin x$ : 是  $x = \sin y$  在  $y \in [-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$  上的反函数。
- **反正切函数**:  $y = \arctan x$ : 是  $x = \tan y$  在  $y \in (-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2})$  上的反函数。

## PROPERTIES

## 常用反三角函数的定义域与值域

在计算时, 务必注意结果(角度)的取值范围:

- $y = \arcsin x$ : 定义域  $[-1, 1]$ , 值域  $[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$ 。
- $y = \arccos x$ : 定义域  $[-1, 1]$ , 值域  $[0, \pi]$ 。
- $y = \arctan x$ : 定义域  $\mathbb{R}$ , 值域  $(-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2})$ 。

## 注意事项: 符号的使用习惯

在许多物理教材和科学计算器中, 反正弦函数常记作  $\sin^{-1}x$ 。请务必记住:

$$\sin^{-1}x \equiv \arcsin x \neq \frac{1}{\sin x}$$

指数 -1 在这里表示“反函数”, 而非“倒数”。

## EXAMPLE 3 利用分量确定矢量方向

在平面直角坐标系中, 一个力矢量的水平分量为  $F_x = 3.0\text{ N}$ , 竖直分量为  $F_y = 4.0\text{ N}$ 。试求合力  $F$  与  $x$  轴正方向的夹角  $\theta$ 。

**解** 根据矢量合成的几何关系, 合力的方向角  $\theta$  满足正切关系:

$$\tan \theta = \frac{F_y}{F_x} = \frac{4.0}{3.0} \approx 1.333$$

为了求出角度  $\theta$ , 我们对等式两边取反正切函数:

$$\theta = \arctan\left(\frac{4.0}{3.0}\right)$$

利用计算器计算可得:

$$\theta \approx 0.927 \text{ rad} \quad (\text{约 } 53.1^\circ)$$

这说明该力指向第一象限, 与水平方向成  $53.1^\circ$  角。

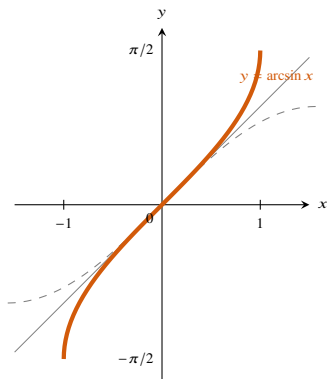


图 1.3: 反正弦函数图像与其对称性

在物理竞赛的复杂计算中, 我们往往不需要算出具体的角度数值, 直接保留  $\theta = \arctan(2/3)$  这种形式通常也是被接受的。

## EXERCISES 1.3.1

Answers on ANS-1

在问题 1-5 中, 探讨正切公式与二倍角公式的代数变形

1. **正切展开:** 已知  $\tan \alpha = 1/2$ ,  $\tan \beta = 1/3$ , 利用和角公式计算  $\tan(\alpha + \beta)$  的值, 并指出  $\alpha + \beta$  在  $(0, \pi)$  范围内的具体弧度。

2. **斜面倾角:** 在物理受力分析中, 经常遇到  $\tan(\theta + 45^\circ)$ 。请将其展开为仅含  $\tan \theta$  的表达式。

3. 利用二倍角公式证明:  $\frac{1 - \cos 2\theta}{\sin 2\theta} = \tan \theta$ 。这个公式常用于将复

杂的振动方程简化。

4. **降幂公式**: 利用  $\cos 2\theta$  的变形公式, 将  $\sin^2 \theta$  和  $\cos^2 \theta$  分别表示为含  $\cos 2\theta$  的一次表达式。这在计算交流电有效值时非常重要。

5. 已知  $\tan \theta = t$ , 请利用倍角公式推导出  $\tan 2\theta$  随  $t$  变化的表达式, 并讨论当  $\theta \rightarrow \pi/4$  时, 该式的变化趋势。

在问题 6-10 中, 掌握万能公式 (Universal Substitution) 的应用。

1. **万能公式推导**: 设  $t = \tan(\theta/2)$ , 利用倍角公式和  $\sin^2 + \cos^2 = 1$  证明:

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

2. **参数表达**: 若一个物体的速度分量为  $v_x = v_0 \cos \theta, v_y = v_0 \sin \theta$ , 请利用  $t = \tan(\theta/2)$  将其坐标分量转化为关于  $t$  的分式方程。

3. 利用万能公式求解方程:  $\sin \theta + \cos \theta = 1$ 。

4. 证明:  $\frac{\sin \theta}{1+\cos \theta} = \tan \frac{\theta}{2}$ 。该结论在光学中分析半偏角时经常使用。

5. 思考: 万能公式为什么被称为“万能”? 在处理含有  $\sin$  和  $\cos$  的复杂分式方程时, 这种代换有什么优势?

在问题 11-15 中, 结合反三角函数进行深度运算。

1. 计算  $\tan(\arcsin \frac{3}{5})$  的值 (提示: 先设  $\theta = \arcsin \frac{3}{5}$ , 画出直角三角形)。
2. 证明反正切加法公式:  $\arctan x + \arctan y = \arctan \frac{x+y}{1-xy}$  (假设  $xy < 1$ )。

3. **w d 偏角计算**: 已知  $\mathbf{v} = (1, t)$ , 利用  $\theta = \arctan t$  表达速度方向, 并推导当  $t$  翻倍时,  $\tan \theta$  如何变化。

4. 计算  $\sin(2 \arctan \frac{1}{3})$ 。请直接利用万能公式的结果。

5. 求解  $x$ :  $\arctan(x) + \arctan(2x) = \frac{\pi}{4}$ 。

在问题 16-20 中, 解决具有竞赛背景的物理综合问题。

1. **摩擦角模型**: 一物体放在粗糙斜面上, 恰好要下滑时, 重力的下滑分量等于最大静摩擦力, 即  $mg \sin \theta = \mu mg \cos \theta$ 。

1. 证明此时斜面倾角  $\theta = \arctan \mu$  ( $\mu$  为摩擦系数)。

2. 若斜面倾角变为  $\theta + \phi$ , 请用  $\tan \theta$  和  $\tan \phi$  表示此时合力倾向的切向比例。

2. **斜抛射程优化**: 已知射程  $R = \frac{v_0^2}{g} \sin 2\theta$ 。若要在水平距离  $R$  处击中高为  $H$  的目标, 需满足  $H = R \tan \theta - \frac{gR^2}{2v_0^2 \cos^2 \theta}$ 。利用  $1/\cos^2 \theta = 1 + \tan^2 \theta$ , 将此方程转化为关于  $\tan \theta$  的一元二次方程。

3. **光的折射近似**: 当光线从空气射入水中 ( $n = 1.33$ ), 在入射角  $\theta$  很小时, 利用  $\tan \theta \approx \sin \theta \approx \theta$ , 证明实际深度  $h$  与视深  $h'$  的关系为  $h/h' \approx n$ 。

4. **振动合成**: 两个同方向振动  $x_1 = A \cos(\omega t)$  和  $x_2 = A \cos(\omega t + \phi)$  叠加。利用和差化积 (或和角公式展开) 证明合振幅  $A_{total} = 2A \cos(\phi/2)$ 。

5. **视角问题**: 一个高为  $L$  的物体竖直立在地面。观察者眼睛离地高度为  $h$ , 水平距离为  $x$ 。请用  $\arctan$  写出观察者观察该物体时, 眼睛张开的视角  $\gamma$  的解析式。

## 指数函数

### EXAMPLE 4

### 银行复利

## 1.4 向量和线性代数

### SECTION OBJECTIVES

在这一章我们将把视角从简单的数投向一种更复杂的数学结构, 完成以下目标:

1. 了解向量和其基本的计算
2. 了解向量几何上的意义
3. 学会简单的线性代数, 并尝试应用

## ■ 向量与向量运算

### DEFINITION 1

#### 二维向量

一个有序实数对称为一个**二维向量**，我们用大写字母来表示向量

$$\mathbf{U} = (u_1, u_2)$$

数  $u_1, u_2$  称为向量的**分量**，二维向量的全体称为**二维空间**，记作  $\mathbb{R}^2$

### DEFINITION 2

#### 向量的代数运算

- 用一个实数  $c$  **乘** 向量  $\mathbf{U} = (u_1, u_2)$  得到的结果记为  $c\mathbf{U}$ ，定义为用  $c$  乘上  $\mathbf{U}$  的各个分量

$$c\mathbf{U} = (cu_1, cu_2)$$

- 向量  $\mathbf{U}$  和向量  $\mathbf{V}$  的**和**  $\mathbf{U} + \mathbf{V}$ ，定义为两个向量对应分量相加得到的向量：

$$\mathbf{U} + \mathbf{V} = (u_1 + v_1, u_2 + v_2)$$

向量的数乘和相加满足通常的代数性质：

#### PROPERTIES

- **交换律**：  $\mathbf{U} + \mathbf{V} = \mathbf{V} + \mathbf{U}$
- **结合律**：  $(\mathbf{U} + \mathbf{V}) + \mathbf{W} = \mathbf{U} + (\mathbf{V} + \mathbf{W})$
- **分配律**：  $(a + b)\mathbf{U} = a\mathbf{U} + b\mathbf{U}$
- **分配律**：  $c(\mathbf{U} + \mathbf{V}) = c\mathbf{U} + c\mathbf{V}$
- **加法逆元**：  $\mathbf{U} + (-\mathbf{U}) = \mathbf{0}$

**注意：** 向量的另一种表示方法，是包裹在中括号之中，例如向量  $(u_1, u_2)$  可以被表示为：

$$\begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} u_1 & u_2 \end{bmatrix}^T$$

下面我们可以讨论向量及向量运算在几何上的意义：

## ■ 向量的几何意义