

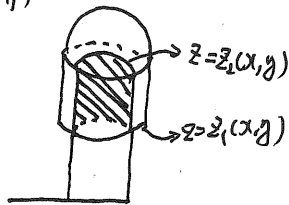
# 微积分 III

## 一. 三重积分

### (1) 直角坐标系

#### A. 投影法 (化三重积分为累次积分)

- ① 画出V (假定满足要求)
- ② 先穿线 (x, y 固定的线)
- ③ 设截面 (x 固定)
- ④ 后立体



x-型

$$\iiint_V f(x, y, z) dV = \int_a^b dx \int_{p_1(x)}^{p_2(x)} dy \int_{z_1(x, y)}^{z_2(x, y)} f(x, y, z) dz$$

y-型

$$\iiint_V f(x, y, z) dV = \int_c^d dy \int_{\psi_1(y)}^{\psi_2(y)} dx \int_{z_1(x, y)}^{z_2(x, y)} f(x, y, z) dz$$

#### B. 平面截面法

选择原因:

① 被积函数是一元函数

② 截面为规则

③ 要在正确的方向上截面

注意: 确定轴

$$\iiint_V f(x, y, z) dV = \int_c^d dz \iint_{D_z} f(x, y, z) d\sigma$$

在  $\iint_{D_z} f(x, y, z) d\sigma$  中, 将  $z$  视为常数.

$$\text{有厚片} = \int_c^d dz \int_{x_1(z)}^{x_2(z)} dx \int_{y_1(x, z)}^{y_2(x, z)} f(x, y, z) dy$$

$$\text{厚片} = \int_c^d g(z) S_{D_z} dz$$

### (2) 柱坐标

① 边界上出现了柱面

② 被积函数出现  $x^2+y^2$  的形式

一般猜用先  $z$ , 次  $r$ , 后  $\theta$  的积分次序

③ 球坐标

④ 式中有  $x^2+y^2+z^2$  的式子

### (4) 一般坐标变换

$$\iiint_V f(x, y, z) dx dy dz = \iiint_{V(u, v, w)} f(x(u, v, w), y(u, v, w), z(u, v, w)) \left| \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(u, v, w)} \right| du dv dw$$

$$J = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial x}{\partial w} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial w} \\ \frac{\partial z}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial v} & \frac{\partial z}{\partial w} \end{vmatrix}$$

$$\text{旋度} \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{vmatrix} \text{ 定义为旋度}$$

$$\frac{a_0^2}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n^2 + b_n^2) = \frac{1}{\ell} \int_{-\ell}^{\ell} f^2(x) dx$$

## 二. 第一类曲线积分

① 将一般式化为参数式.

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

$$② ds = \sqrt{x'(t)^2 + y'(t)^2 + z'(t)^2} dt \quad (\xi \text{ 转化})$$

③ 代入

④ 从小到大

① 考虑轮换性

③ 三角倍角

## 三. 第二类曲线积分

①  $z = z(x, y)$  ( $S$  在  $xy$  平面投影  $D_{xy}$ )

$$② ds \xrightarrow{\text{转化}} \sqrt{1 + \left(\frac{\partial z}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial z}{\partial y}\right)^2} d\sigma_{xy} = \frac{d\sigma_{xy}}{|\cos \nu|}$$

③ 代入

④  $D_{xy}$  上二重积分 ( $D_{xy}$  是  $S$  的投影)

看到特别难

特别难的

考虑应用轮换性

$z = z(x, y)$  在  $(x, y, z(x, y))$  处法向量

$$z(x, y) - z = 0, \quad z'_x(x, y)\vec{i} + z'_y(x, y)\vec{j} - \vec{k} = \vec{n} \quad S \text{ 由正向点指向}$$

$$\cos \nu = \frac{\vec{n} \cdot \vec{k}}{|\vec{n}| \cdot |\vec{k}|} = \frac{-1}{\sqrt{z'_x{}^2 + z'_y{}^2 + 1}} \quad |\cos \nu| = \frac{1}{\sqrt{1 + z'_x{}^2 + z'_y{}^2}}$$

## 四. 点函数积分及其应用

应用: 物理上:

计算前看是否存在

在可消去的奇点

### I. 重心

$$\bar{x} = \frac{\int x \mu(p) d\Omega}{M}, \quad \bar{y} = \frac{\int y \mu(p) d\Omega}{M}, \quad \bar{z} = \frac{\int z \mu(p) d\Omega}{M}$$

$\mu(p)$  常数

$$\bar{x} = \frac{\int x d\Omega}{\Omega}, \quad \bar{y} = \frac{\int y d\Omega}{\Omega}, \quad \bar{z} = \frac{\int z d\Omega}{\Omega}$$

### II. 转动惯量

$$z \text{ 轴 } I_z = \int_V (x^2 + y^2) \mu(p) d\Omega = \int_V (x^2 + y^2) \mu(x, y, z) d\Omega$$

### III. 引力

$$\vec{F} = F_x \vec{i} + F_y \vec{j} + F_z \vec{k}$$

$$F_x = km \int_V \frac{\mu(p)(x-x_0)}{r^3} d\Omega, \quad F_y = km \int_V \frac{\mu(p)(y-y_0)}{r^3} d\Omega$$

$$F_z = km \int_V \frac{\mu(p)(z-z_0)}{r^3} d\Omega$$

$$km \int_V \frac{\mu(x, y, z)(x-x_0)}{[(x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 + (z-z_0)^2]^{3/2}} d\Omega$$

空间曲线积分路径无关性.

③ 推论: 设  $V$  是空间区域,  $P, Q, R$  在  $V$  上连续.

则 I.  $\oint_P dx + Q dy + R dz = 0$  ( $P$  是  $V$  中的闭曲线)

II.  $\int_{AB} P dx + Q dy + R dz$  与路径无关

III. 存在函数  $U$ , 使  $dU = P dx + Q dy + R dz$ .

如何证? (1) 观察法

(2) 公式法

$$U = \int_{(x_0, y_0, z_0)}^{(x, y, z)} P dx + Q dy + R dz = \int_{x_0}^x P(\xi, y_0, z_0) d\xi + \int_{y_0}^y Q(x, \eta, z_0) d\eta + \int_{z_0}^z R(x, y, \zeta) d\zeta$$