

Contents

§ 1 向量代数 ..... 2

    向量运算 ..... 2

    向量方向角和方向余弦 ..... 2

§ 2 平面与直线 ..... 2

    平面方程 ..... 2

    直线方程 ..... 3

    位置关系 ..... 3

§ 3 空间曲线与曲面 ..... 4

    空间曲线 ..... 4

    空间曲面 ..... 4

§ 4 多元函数微分学几何应用 ..... 4

    空间曲线的切线和法平面 ..... 4

    空间曲面的切平面与法线 ..... 5

§ 5 场论初步 ..... 5

    方向导数 ..... 5

    梯度 ..... 6

    方向导数与梯度 ..... 6

    散度 ..... 6

    旋度 ..... 6

## § 1 向量代数

### 向量运算

1.  $\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cos \theta$

2.  $Prj_{\vec{b}} \vec{a} = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{b}|}$ ,  $\vec{a}$  在  $\vec{b}$  上的投影

3. 
$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{vmatrix},$$

其中  $|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \sin \theta$

4.  $\vec{a} \parallel \vec{b} \Leftrightarrow \theta = 0/\pi \Leftrightarrow \frac{a_x}{b_x} = \frac{a_y}{b_y} = \frac{a_z}{b_z}$

5. 
$$[\vec{a}\vec{b}\vec{c}] = (\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{c} = \begin{vmatrix} a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \\ c_x & c_y & c_z \end{vmatrix}, \text{称为混合积}$$

6. 若混合积为 0, 则称向量  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  共面

### 向量方向角和方向余弦

1. 非零向量  $\vec{a}$  与  $x, y, z$  三轴正方向的夹角  $\alpha, \beta, \gamma$  称为  $\vec{a}$  的方向角

2. 方向余弦  $\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma$  分别定义为  $\vec{a}$  与  $x, y, z$  三轴正方向的夹角的余弦, 且  $\cos \alpha = \frac{a_x}{|\vec{a}|}, \cos \beta = \frac{a_y}{|\vec{a}|}, \cos \gamma = \frac{a_z}{|\vec{a}|}$

3.  $\vec{a}^\circ = \frac{\vec{a}}{|\vec{a}|} = (\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma)$

4. 任意向量  $\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k} = r(\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma), r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$

## § 2 平面与直线

### 平面方程

设平面法向量  $\vec{n} = (A, B, C)$

1. 一般式:  $Ax + By + Cz + D = 0$

2. 点法式:  $A(x - x_0) + B(y - y_0) + C(z - z_0) = 0$ , 其中  $(x_0, y_0, z_0)$  为平面上一点

3. 三点式

$$\begin{vmatrix} x - x_1 & y - y_1 & z - z_1 \\ x - x_2 & y - y_2 & z - z_2 \\ x - x_3 & y - y_3 & z - z_3 \end{vmatrix} = 0$$

$P_i(x_i, y_i, z_i) i = 1, 2, 3$  为平面上不共线的三点

4. 截距式:  $\frac{x}{a} + \frac{y}{b} + \frac{z}{c} = 1$ , 其中  $(a, b, c)$  为平面在  $x, y, z$  轴上的截距

5. 平面束方程: 设  $\pi_i: A_i x + B_i y + C_i z + D_i = 0, i = 1, 2$ .  $A_1, B_1, C_1$  与  $A_2, B_2, C_2$  不成比例, 则过  $L: \begin{cases} A_1 x + B_1 y + C_1 z + D_1 = 0 \\ A_2 x + B_2 y + C_2 z + D_2 = 0 \end{cases}$  的平面束方程为:

$$(A_1 x + B_1 y + C_1 z + D_1) + \lambda(A_2 x + B_2 y + C_2 z + D_2) = 0, (\text{不含 } \pi_2)$$

或

$$\lambda(A_1 x + B_1 y + C_1 z + D_1) + (A_2 x + B_2 y + C_2 z + D_2) = 0, \text{不含 } \pi_1$$

## 直线方程

设直线方向向量为  $\vec{\tau} = (l, m, n)$

1. 一般式:

$$\begin{cases} A_1 x + B_1 y + C_1 z + D_1 = 0 \\ A_2 x + B_2 y + C_2 z + D_2 = 0 \end{cases}$$

两平面  $\pi_1, \pi_2$  相交的直线方程, 要求两平面不平行, 其中直线方向向量  $\vec{\tau} = \vec{n}_1 \times \vec{n}_2 = (A_1, B_1, C_1) \times (A_2, B_2, C_2)$

2. 点向式:

$$\frac{x - x_0}{l} = \frac{y - y_0}{m} = \frac{z - z_0}{n}$$

其中  $(x_0, y_0, z_0)$  为直线上一点

3. 参数式:

$$\begin{cases} x = x_0 + lt \\ y = y_0 + mt \\ z = z_0 + nt \end{cases}$$

4. 两点式:

$$\frac{x - x_1}{x_2 - x_1} = \frac{y - y_1}{y_2 - y_1} = \frac{z - z_1}{z_2 - z_1}$$

或者参数式表示:

$$\begin{cases} x = x_1 + t(x_2 - x_1) \\ y = y_1 + t(y_2 - y_1) \\ z = z_1 + t(z_2 - z_1) \end{cases}$$

其中  $(x_1, y_1, z_1)$  和  $(x_2, y_2, z_2)$  为直线上两点

## 位置关系

1. 点到直线的距离: 点  $M_1(x_1, y_1, z_1)$  到直线  $L: \frac{x-x_0}{l} = \frac{y-y_0}{m} = \frac{z-z_0}{n}$  的距离为

$$d = \frac{|\vec{\tau} \times \overrightarrow{M_1 M_0}|}{|\vec{\tau}|} = \frac{\left\| \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ l & m & n \\ x_0 - x_1 & y_0 - y_1 & z_0 - z_1 \end{vmatrix} \right\|}{\sqrt{l^2 + m^2 + n^2}}$$

其中  $\overrightarrow{M_1 M_0} = (x_0 - x_1, y_0 - y_1, z_0 - z_1)$

2. 点到平面的距离: 点  $M_0(x_0, y_0, z_0)$  到平面  $\pi: Ax + By + Cz + D = 0$  的距离为

$$d = \frac{|Ax_0 + By_0 + Cz_0 + D|}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}}$$

3. 直线 $L$ 与平面 $\pi$ 的夹角 $\theta = \arcsin \frac{|\vec{\tau} \cdot \vec{n}|}{|\vec{\tau}||\vec{n}|}$ , 其中 $\theta = \left| \frac{\pi}{2} - \angle \vec{\tau}, \vec{n} \right|$

## § 3 空间曲线与曲面

### 空间曲线

1. 一般式 $\Gamma: \begin{cases} F(x, y, z) = 0 \\ G(x, y, z) = 0 \end{cases}$
2. 参数式 $\Gamma: \begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \\ z = z(t) \end{cases}$
3. 在坐标面上的投影 带入 $x = 0, y = 0, z = 0$ 其中之一消元得到投影的方程

### 空间曲面

1. 曲面方程:  $F(x, y, z) = 0$
2. 二次曲面
3. 柱面
4. 旋转曲面

## § 4 多元函数微分学几何应用

### 空间曲线的切线和法平面

1. 用参数方程给出曲线

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

其中 $x(t), y(t), z(t)$ 在 $I$ 上可导, 且三个导数不同时为 0, 则曲线在 $P_0(x_0, y_0, z_0)$ 处切向量 $\tau = (x'(t_0), y'(t_0), z'(t_0))$

$$\text{切线方程: } \frac{x-x_0}{x'(t_0)} = \frac{y-y_0}{y'(t_0)} = \frac{z-z_0}{z'(t_0)}$$

$$\text{法平面方程: } x'(t_0)(x - x_0) + y'(t_0)(y - y_0) + z'(t_0)(z - z_0) = 0$$

2. 用方程组给出曲线

$$\begin{cases} F(x, y, z) = 0 \\ G(x, y, z) = 0 \end{cases}$$

当

$$\frac{\partial(F, G)}{\partial(y, z)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial F}{\partial y} & \frac{\partial F}{\partial z} \\ \frac{\partial G}{\partial y} & \frac{\partial G}{\partial z} \end{vmatrix} \neq 0$$

时, 可确定  $\begin{cases} x=x \\ y=y(x), \\ z=z(x) \end{cases}$

其在  $P_0(x_0, y_0, z_0)$  处的切向量

$$\tau = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ F'_x & F'_y & F'_z \\ G'_x & G'_y & G'_z \end{vmatrix}_{P_0} = (A, B, C)$$

切线方程  $\frac{x-x_0}{A} = \frac{y-y_0}{B} = \frac{z-z_0}{C}$

法平面方程  $A(x-x_0) + B(y-y_0) + C(z-z_0) = 0$

## 空间曲面的切平面与法线

1. 用隐式方程给出曲面  $F(x, y, z) = 0$ ,  $F$  的一阶偏导数连续

- 其在点  $P_0(x_0, y_0, z_0)$  处的法向量  $\mathbf{n} = (F'_x, F'_y, F'_z)|_{P_0}$
- 切平面方程  $F'_x|_{P_0} \cdot (x-x_0) + F'_y|_{P_0} \cdot (y-y_0) + F'_z|_{P_0} \cdot (z-z_0) = 0$
- 法线方程:

$$\frac{x-x_0}{F'_x|_{P_0}} = \frac{y-y_0}{F'_y|_{P_0}} = \frac{z-z_0}{F'_z|_{P_0}}$$

2. 用显示函数给出的曲面  $z = f(x, y)$ ,  $f$  的一阶偏导数连续

- 其在点  $P_0(x_0, y_0, z_0)$  处的法向量  $\mathbf{n} = (f'_x, f'_y, -1)|_{P_0}$ , 此法向量方向向下
- 切平面方程  $f'_x|_{P_0} \cdot (x-x_0) + f'_y|_{P_0} \cdot (y-y_0) - (z-z_0) = 0$
- 法线方程:

$$\frac{x-x_0}{f'_x|_{P_0}} = \frac{y-y_0}{f'_y|_{P_0}} = \frac{z-z_0}{-1}$$

## § 5 场论初步

### 方向导数

1. 定义

设三元函数  $u = u(x, y, z)$  在  $P_0(x_0, y_0, z_0)$  的某空间邻域内有定义,  $l$  为从点  $P_0$  发出的射线,  $P(x, y, z) \in l$  是邻域内任一点, 则

$$\begin{cases} x-x_0 = \Delta x = t \cos \alpha \\ y-y_0 = \Delta y = t \cos \beta, \\ z-z_0 = \Delta z = t \cos \gamma \end{cases}$$

以  $t = \sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2 + (\Delta z)^2}$  表示  $P$  和  $P_0$  之间的距离, 若极限

$$\lim_{t \rightarrow 0^+} \frac{u(P) - u(P_0)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0^+} \frac{u(x_0 + t \cos \alpha, y_0 + t \cos \beta, z_0 + t \cos \gamma) - u(x_0, y_0, z_0)}{t}$$

存在，则称此极限为函数在点 $P_0$ 沿射线 $l$ 的方向导数，记为 $\frac{\partial u}{\partial l}|_{P_0}$

## 2. 定理

设三元函数 $u = u(x, y, z)$ 在点 $P_0(x_0, y_0, z_0)$ 处可微，则函数在该点处沿任意方向 $l$ 的方向导数都存在，且

$$\frac{\partial u}{\partial l}|_{P_0} = u'_x(P_0) \cos \alpha + u'_y(P_0) \cos \beta + u'_z(P_0) \cos \gamma$$

其中 $\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma$ 为方向 $l$ 的方向余弦

## 梯度

设三元函数 $u = u(x, y, z)$ 在点 $P_0(x_0, y_0, z_0)$ 处具有一阶连续偏导数，则定义

$$\nabla u|_{P_0} = (u'_x(P_0), u'_y(P_0), u'_z(P_0))$$

为在点 $P_0$ 处的梯度.

## 方向导数与梯度

$$\frac{\partial u}{\partial l}|_{P_0} = \nabla u|_{P_0} \cdot l^\circ = |\nabla u|_{P_0}| |l^\circ| \cos \theta = |\nabla u|_{P_0}| \cos \theta$$

$\theta$ 为 $\nabla u|_{P_0}$ 与 $l^\circ$ 的夹角

方向导数是标量，梯度是向量，梯度的方向是函数在该点处增长最快的方向，梯度的模长是函数在该点沿梯度方向的最大增长率。

$$|\nabla u| = \sqrt{(u'_x)^2 + (u'_y)^2 + (u'_z)^2}$$

## 散度

设向量场 $\mathbf{A}(x, y, z) = P(x, y, z)\mathbf{i} + Q(x, y, z)\mathbf{j} + R(x, y, z)\mathbf{k}$ ，则

$$\nabla \cdot \mathbf{A} = \frac{\partial A}{\partial x} + \frac{\partial B}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z}$$

叫做向量场 $\mathbf{A}$ 的散度。

## 旋度

设向量场 $\mathbf{A}(x, y, z) = P(x, y, z)\mathbf{i} + Q(x, y, z)\mathbf{j} + R(x, y, z)\mathbf{k}$ ，则

$$\nabla \times \mathbf{A} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{vmatrix}$$

叫做向量场 $\mathbf{A}$ 的旋度。