第 11 章 c: 积分路径无关;格林公式

数学系 梁卓滨

2017-2018 学年 II



Outline

1. 保守向量场;积分路径无关性

2. 格林公式

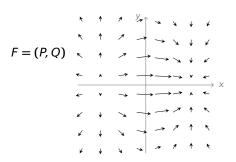


We are here now...

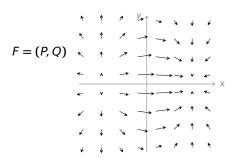
1. 保守向量场;积分路径无关性

2. 格林公式

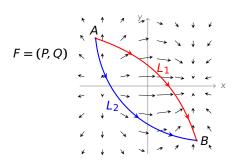
定义 设向量场 F = (P, Q) 定义在平面区域 D 上。



定义 设向量场 F = (P, Q) 定义在平面区域 D 上。称 F 为保守场,是指对 F 的曲线积分是与路径无关。



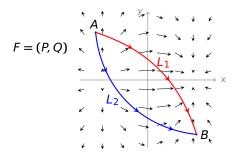
定义 设向量场 F = (P, Q) 定义在平面区域 D 上。称 F 为保守场,是指对 F 的曲线积分是与路径无关。即:D 内的任意两条有向曲线 L_1, L_2 ,只 要具有相同的起点,和相同的终点,则



定义 设向量场 F = (P, Q) 定义在平面区域 D 上。称 F 为保守场,是指对 F 的曲线积分是与路径无关。即:D 内的任意两条有向曲线 L_1, L_2 ,只 要具有相同的起点,和相同的终点,则

都成立

$$\int_{L_1} Pdx + Qdy = \int_{L_2} Pdx + Qdy.$$

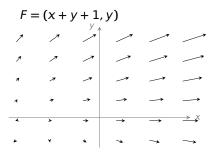


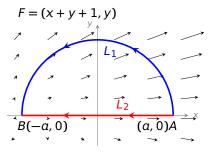
定义 设向量场 F = (P, Q) 定义在平面区域 D 上。称 F 为保守场,是指对 F 的曲线积分是与路径无关。即:D 内的任意两条有向曲线 L_1, L_2 ,只 要具有相同的起点,和相同的终点,则

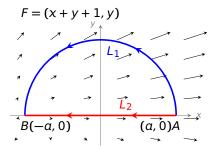
都成立

$$\int_{L_1} Pdx + Qdy = \int_{L_2} Pdx + Qdy.$$

$$F = (P, Q)$$

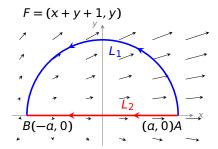






考虑对向量场 F 的曲线积分

$$I_i = \int_{I_i} (x + y + 1) dx + y dy, \qquad (i = 1, 2)$$

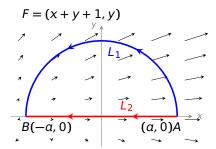


考虑对向量场 F 的曲线积分

$$I_i = \int_{I_i} (x + y + 1)dx + ydy, \qquad (i = 1, 2)$$

计算知

$$I_1 = -\frac{1}{2}\pi\alpha^2 - 2\alpha$$
, $I_2 = -2\alpha$



考虑对向量场 F 的曲线积分

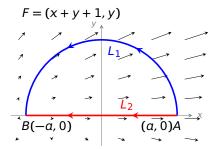
$$I_i = \int_{I_i} (x + y + 1)dx + ydy, \qquad (i = 1, 2)$$

计算知

$$I_1 = -\frac{1}{2}\pi\alpha^2 - 2\alpha$$
, $I_2 = -2\alpha$

可见 $I_1 \neq I_2$ 。





考虑对向量场 F 的曲线积分

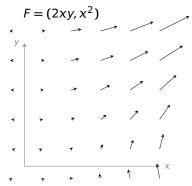
$$I_i = \int_{-1}^{1} (x + y + 1)dx + ydy, \qquad (i = 1, 2)$$

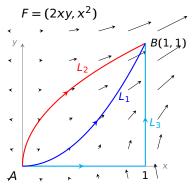
计算知

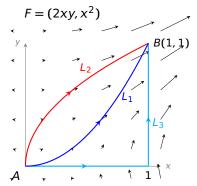
$$I_1 = -\frac{1}{2}\pi\alpha^2 - 2\alpha$$
, $I_2 = -2\alpha$

可见 $I_1 \neq I_2$ 。所以F不是保守场



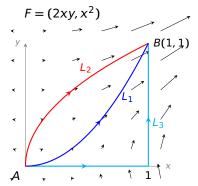






考虑对向量场 F 的曲线积分

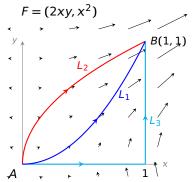
$$I_i = \int_{I_i} 2xydx + x^2dy,$$
 (i = 1, 2, 3)



考虑对向量场 F 的曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} 2xydx + x^2dy,$$
 (i = 1, 2, 3)
 $I_1 = I_2 = I_3 = 1$

计算知



考虑对向量场F的曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} 2xydx + x^2dy,$$
 (i = 1, 2, 3)

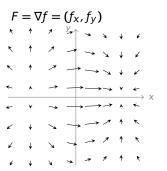
计算知

$$I_1 = I_2 = I_3 = 1$$

问题 F 是不是保守场?

$$F = \nabla f = (f_x, \, f_y)$$

是保守场。



$$F = \nabla f = (f_x, \, f_y)$$

是保守场。

证明 设 A, B 是 D 中任意两点,L 是 D 中从 A 到 B 的住一条有向曲线。

$$F = \nabla f = (f_X, f_Y)$$

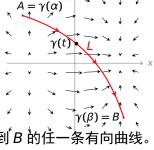
是保守场。

证明设 $A, B \in D$ 中任意两点, $L \in D$ 中从 $A \supseteq B$ 的住一条有向曲线。

$$\int_{1}^{1} f_{x} dx + f_{y} dy$$

$$F = \nabla f = (f_x, \, f_y)$$

是保守场。



 $F = \nabla f = (f_X, f_V)$

证明设A, B 是D 中任意两点,L 是D 中从A 到B 的住一条有向曲线

设
$$\gamma(t) = (\varphi(t), \psi(t)), t : \alpha \rightarrow \beta$$
是 *L* 的参数方程,

$$\int_{I} f_{x} dx + f_{y} dy$$

$$F = \nabla f = (f_x, \, f_y)$$

设
$$\gamma(t) = (\varphi(t), \psi(t)), t : \alpha \rightarrow \beta \neq L$$
 的参数方程,则

$$\int_{L} f_{x} dx + f_{y} dy = \int_{\alpha}^{\beta} \left[f_{x}(\varphi(t), \psi(t)) \varphi'(t) + f_{y}(\varphi(t), \psi(t)) \psi'(t) \right] dt$$



$$F = \nabla f = (f_X, f_Y)$$

是保守场。

是保守场。
$$\gamma(\beta) = B$$
 证明 设 A , B 是 D 中任意两点, C 是 D 中从 A 到 B 的任一条有向曲线。

设
$$\gamma(t) = (\varphi(t), \psi(t)), t : \alpha \rightarrow \beta \neq L$$
 的参数方程,则

$$\int_{L} f_{X} dX + f_{Y} dY = \int_{\alpha}^{\beta} \left[f_{X}(\varphi(t), \psi(t)) \varphi'(t) + f_{Y}(\varphi(t), \psi(t)) \psi'(t) \right] dt$$

$$\frac{d}{dt}f(\varphi(t),\psi(t))$$



$$F = \nabla f = (f_x, f_y)$$

是保守场。

设
$$\gamma(t) = (\varphi(t), \psi(t)), t : \alpha \rightarrow \beta \neq L$$
 的参数方程,则

$$\int_{L} f_{x} dx + f_{y} dy = \int_{\alpha}^{\beta} \left[f_{x}(\varphi(t), \psi(t)) \varphi'(t) + f_{y}(\varphi(t), \psi(t)) \psi'(t) \right] dt$$
$$= \int_{\alpha}^{\beta} \left[\frac{d}{dt} f(\varphi(t), \psi(t)) \right] dt$$



$$F = \nabla f = (f_x, f_y)$$

是保守场。

$$\xi$$
 证明 设 A , B 是 D 中任意两点, L 是 D 中从 A 到 B 的任一条有向曲线。

设
$$\gamma(t) = (\varphi(t), \psi(t)), t : \alpha \rightarrow \beta \neq L$$
 的参数方程,则

$$\int_{L} f_{x} dx + f_{y} dy = \int_{\alpha}^{\beta} \left[f_{x}(\varphi(t), \psi(t)) \varphi'(t) + f_{y}(\varphi(t), \psi(t)) \psi'(t) \right] dt$$

$$= \int_{\alpha}^{\beta} \left[\frac{d}{dt} f(\varphi(t), \psi(t)) \right] dt$$

$$= f(\varphi(\beta), \psi(\beta)) - f(\varphi(\alpha), \psi(\alpha))$$

$$F = \nabla f = (f_x, \, f_y)$$

是保守场。

证明 设
$$A$$
, B 是 D 中任意两点, L 是 D 中从 A 到 B 的任一条有向曲线。 设 $\gamma(t) = (\varphi(t), \psi(t))$, $t: \alpha \to \beta$ 是 L 的参数方程,则

 $\int_{L} f_{x} dx + f_{y} dy = \int_{\alpha}^{\beta} \left[f_{x}(\varphi(t), \psi(t)) \varphi'(t) + f_{y}(\varphi(t), \psi(t)) \psi'(t) \right] dt$ $= \int_{\alpha}^{\beta} \left[\frac{d}{dt} f(\varphi(t), \psi(t)) \right] dt$

$$\int_{\alpha} \left[df + df + df \right]$$

$$= f(\varphi(\beta), \psi(\beta)) - f(\varphi(\alpha), \psi(\alpha)) = f(B) - f(A)$$



$$F = \nabla f = (f_x, \, f_y)$$

是保守场。

证明 设
$$A, B \neq D$$
 中任意两点, $L \neq D$ 中从 $A \neq B$ 的任一条有向曲线。

设 $\gamma(t) = (\varphi(t), \psi(t)), t : \alpha \to \beta \in L$ 的参数方程,则 $\int_{-\pi}^{\pi} f_X dx + f_Y dy = \int_{-\pi}^{\beta} \left[f_X(\varphi(t), \psi(t)) \varphi'(t) + f_Y(\varphi(t), \psi(t)) \psi'(t) \right] dt$

$$\int_{L} f_{x} dx + f_{y} dy = \int_{\alpha}^{\beta} \left[f_{x}(\varphi(t), \psi(t))\varphi'(t) + f_{y}(\varphi(t), \psi(t))\psi'(t) \right]$$

$$= \int_{\alpha}^{\beta} \left[\frac{d}{dt} f(\varphi(t), \psi(t)) \right] dt$$

$$= f(\varphi(\beta), \psi(\beta)) - f(\varphi(\alpha), \psi(\alpha)) = f(B) - f(A)$$

可见曲线积分与路径无关,所以 ∇f 是保守场。



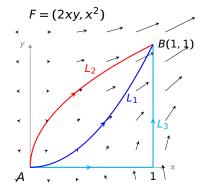
冬

• 向量场 F 的曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} 2xydx + x^2dy, (i = 1, 2, 3)$$

成立 $I_1 = I_2 = I_3 = 1$

● 问题 F 是不是保守场?



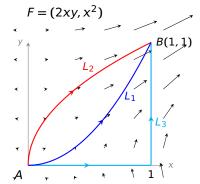
冬

• 向量场 F 的曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} 2xydx + x^2dy$$
, $(i = 1, 2, 3)$
 $\overrightarrow{R} \stackrel{.}{\Sigma} I_1 = I_2 = I_3 = 1$

● 问题 F 是不是保守场?

回答 事实上,F 是保守场,证明如下:

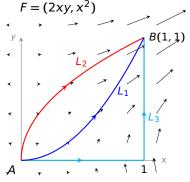


冬

向量场 F 的曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} 2xydx + x^2dy$$
, $(i = 1, 2, 3)$
 \overrightarrow{RD} $I_1 = I_2 = I_3 = 1$

● 问题 F 是不是保守场?



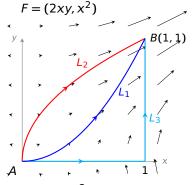
回答 事实上,
$$F$$
 是保守场,证明如下:令 $f(x, y) =$,则
$$\nabla f = (2xy, x^2) = F$$

冬

向量场 F 的曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} 2xydx + x^2dy$$
, $(i = 1, 2, 3)$
 $\overrightarrow{\text{RD}} I_1 = I_2 = I_3 = 1$

● 问题 F 是不是保守场?



回答 事实上,
$$F$$
 是保守场,证明如下:令 $f(x, y) = x^2y$,则
$$\nabla f = (2xy, x^2) = F$$

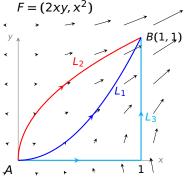
• 向量场 F 的曲线积分

冬

$$I_i = \int_{L_i} 2xydx + x^2dy, (i = 1, 2, 3)$$

 $\overrightarrow{\text{RD}} I_1 = I_2 = I_3 = 1$

● 问题 F 是不是保守场?



回答 事实上,
$$F$$
 是保守场,证明如下:令 $f(x, y) = x^2y$,则
$$\nabla f = (2xy, x^2) = F$$

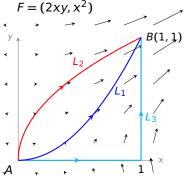
所以F是梯度向量场,从而是保守场。

● 向量场 F 的曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} 2xydx + x^2dy, (i = 1, 2, 3)$$

 $\overrightarrow{\text{RD}} I_1 = I_2 = I_3 = 1$

问题 F 是不是保守场?



回答 事实上,F 是保守场,证明如下:令 $f(x, y) = x^2y$,则 $\nabla f = (2xy, x^2) = F$

所以F是梯度向量场,从而是保守场。

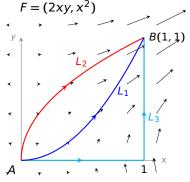
注由于 $F = \nabla f$,所以

$$\int_{1}^{2} 2xydx + x^2dy$$

• 向量场 F 的曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} 2xydx + x^2dy$$
, $(i = 1, 2, 3)$
 $\overrightarrow{\text{RD}}$ $I_1 = I_2 = I_3 = 1$

问题 F 是不是保守场?



回答 事实上,F 是保守场,证明如下:令 $f(x, y) = x^2y$,则 $\nabla f = (2xy, x^2) = F$

所以 F 是梯度向量场,从而是保守场。

注 由于 $F = \nabla f$, 所以

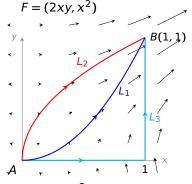
$$\int_{A} 2xydx + x^2dy = f(B) - f(A)$$

例 设 $F = (2xy, x^2)$ 是平面上向量场,如图

向量场 F 的曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} 2xy dx + x^2 dy$$
, $(i = 1, 2, 3)$
 $\overrightarrow{\text{RD}} I_1 = I_2 = I_3 = 1$

问题 F 是不是保守场?



回答 事实上,F 是保守场,证明如下:令 $f(x, y) = x^2y$,则 $\nabla f = (2xy, x^2) = F$

所以F是梯度向量场,从而是保守场。

注 由于 $F = \nabla f$,所以

$$\int_{A}^{B} 2xydx + x^2dy = f(B) - f(A) = f(1, 1) - f(0, 0)$$

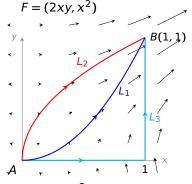
例 设 $F = (2xy, x^2)$ 是平面上向量场,如图

向量场 F 的曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} 2xy dx + x^2 dy, (i = 1, 2, 3)$$

 $\overrightarrow{\text{RD}} I_1 = I_2 = I_3 = 1$

问题 F 是不是保守场?



回答 事实上,F 是保守场,证明如下:令 $f(x, y) = x^2y$,则 $\nabla f = (2xy, x^2) = F$

所以F是梯度向量场,从而是保守场。

注由于 $F = \nabla f$,所以

$$\int_{A} 2xydx + x^2dy = f(B) - f(A) = f(1, 1) - f(0, 0) = 1$$

解注意到向量场F=(y,x)

解注意到向量场
$$F = (y, x)$$
是 $f(x, y) =$ 梯度向量:

$$F = (y, x) = \nabla f$$

解 注意到向量场
$$F = (y, x)$$
是 $f(x, y) =$ 梯度向量:

$$F = (y, x) = \nabla f$$

$$\int_{I} y dx + x dy = f() - f()$$

解注意到向量场
$$F = (y, x)$$
是 $f(x, y) = xy$ 梯度向量:

$$F = (y, x) = \nabla f$$

$$\int_{I} y dx + x dy = f() - f()$$

解 注意到向量场 F = (y, x)是 f(x, y) = xy梯度向量:

$$F = (y, x) = \nabla f$$

而 L 是从点 (0,0) 到点 (1,1) 的曲线,所以

$$\int_{L} y dx + x dy = f() - f()$$

解 注意到向量场 F = (y, x)是 f(x, y) = xy梯度向量:

$$F = (y, x) = \nabla f$$

而 L 是从点 (0,0) 到点 (1,1) 的曲线,所以

$$\int_{L} y dx + x dy = f(1, 1) - f(0, 0)$$

解 注意到向量场 F = (y, x)是 f(x, y) = xy梯度向量:

$$F = (y, x) = \nabla f$$

而 L 是从点 (0,0) 到点 (1,1) 的曲线,所以

$$\int_{L} y dx + x dy = f(1, 1) - f(0, 0) = 1.$$

解 注意到向量场 F = (y, x)是 f(x, y) = xy梯度向量:

$$F = (y, x) = \nabla f$$

而 L 是从点 (0,0) 到点 (1,1) 的曲线, 所以

$$\int_{1} y dx + x dy = f(1, 1) - f(0, 0) = 1.$$

定义 给定向量场 F,如果函数 f(x,y) 满足 $F = \nabla f$,则称 f 为向量场 F 的一个势函数。



- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

证明 "(2) ⇒ (1)"已证,只需再证"(1) ⇒ (2)"…

- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

推论 设 F = (P, Q) 是保守场,则 $\frac{\partial P}{\partial V} = \frac{\partial Q}{\partial X}$,

- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

推论 设
$$F = (P, Q)$$
 是保守场,则 $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$,等价地, $\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

推论 设
$$F = (P, Q)$$
 是保守场,则 $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$,等价地, $\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

推论 设
$$F = (P, Q)$$
 是保守场,则 $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$,等价地, $\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$ 证明 由定理,存在势函数 $f(x, y)$ 使得 $F = \nabla f$,所以

 $P - f_{ij} \cap f_{ij}$

$$P = f_X$$
, $Q = f_Y$

- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

推论 设
$$F = (P, Q)$$
 是保守场,则 $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$,等价地, $\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

$$P = f_x$$
, $Q = f_y$ \Rightarrow $\frac{\partial P}{\partial y} =$, $\frac{\partial Q}{\partial x} =$

- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

推论 设
$$F = (P, Q)$$
 是保守场,则 $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$,等价地, $\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

$$P = f_x$$
, $Q = f_y$ \Rightarrow $\frac{\partial P}{\partial y} = f_{xy}$, $\frac{\partial Q}{\partial x} =$



- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

推论 设
$$F = (P, Q)$$
 是保守场,则 $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$,等价地, $\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

$$P = f_x$$
, $Q = f_y \implies \frac{\partial P}{\partial y} = f_{xy}$, $\frac{\partial Q}{\partial x} = f_{yx}$



- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

推论 设
$$F = (P, Q)$$
 是保守场,则 $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$,等价地, $\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

$$P = f_x$$
, $Q = f_y$ \Rightarrow $\frac{\partial P}{\partial y} = f_{xy}$, $\frac{\partial Q}{\partial x} = f_{yx}$ \Rightarrow $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$.

- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

推论 设
$$F = (P, Q)$$
 是保守场,则 $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$,等价地, $\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

证明 由定理,存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$,所以

$$P = f_x$$
, $Q = f_y$ \Rightarrow $\frac{\partial P}{\partial y} = f_{xy}$, $\frac{\partial Q}{\partial x} = f_{yx}$ \Rightarrow $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$.

例 F = (x + y + 1, y) 不是保守场。



- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

推论 设
$$F = (P, Q)$$
 是保守场,则 $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$,等价地, $\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

$$P = f_x, \ Q = f_y \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial P}{\partial v} = f_{xy}, \ \frac{\partial Q}{\partial x} = f_{yx} \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial P}{\partial v} = \frac{\partial Q}{\partial x}.$$

例
$$F = (x + y + 1, y)$$
 不是保守场。这是 $\frac{\partial}{\partial y}(x + y + 1)$ $\frac{\partial}{\partial x}(y)$



- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

推论 设
$$F = (P, Q)$$
 是保守场,则 $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$,等价地, $\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

证明 由定理,存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$, 所以

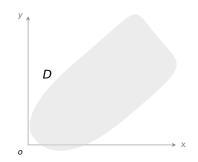
$$P = f_x, \ Q = f_y \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial P}{\partial v} = f_{xy}, \ \frac{\partial Q}{\partial x} = f_{yx} \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial P}{\partial v} = \frac{\partial Q}{\partial x}.$$

例 F = (x + y + 1, y) 不是保守场。这是 $\frac{\partial}{\partial y}(x + y + 1) \neq \frac{\partial}{\partial x}(y)$

- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

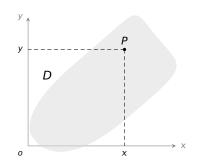
- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

证明下面证"(1)⇒(2)":



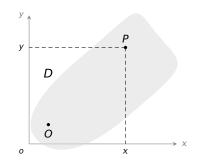
- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

证明下面证 "(1) \Rightarrow (2)": 如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为



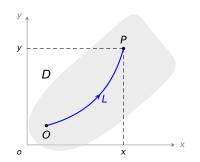
- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

证明 下面证 "(1) \Rightarrow (2)": 如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为



- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

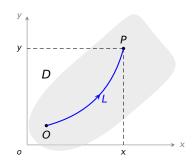
证明下面证 "(1) \Rightarrow (2)": 如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为



- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

证明 下面证 "(1) \Rightarrow (2)": 如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为

$$f(x,y) = \int_{L} Pdx + Qdy$$

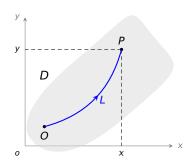


- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

证明 下面证 "(1) \Rightarrow (2)":如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为

$$f(x,y) = \int_{L} Pdx + Qdy$$

$$f_{X}(x,y) = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}$$

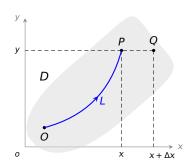


- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

证明 下面证 "(1) \Rightarrow (2)":如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为

$$f(x,y) = \int_{L} Pdx + Qdy$$

$$f_X(x, y) = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}$$

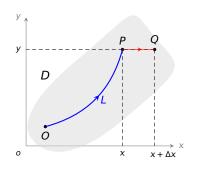


- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

证明 下面证 "(1) \Rightarrow (2)": 如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为

$$f(x,y) = \int_{L} Pdx + Qdy$$

$$f_X(x, y) = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}$$

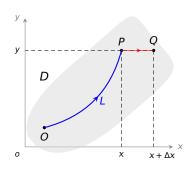


- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

证明 下面证 "(1) \Rightarrow (2)": 如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为

$$f(x,y) = \int_{L} Pdx + Qdy$$

$$f_{X}(x,y) = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}$$
$$\int_{\overrightarrow{PQ}} Pdx + Qdy$$

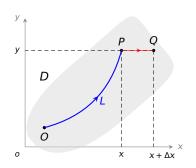


- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

证明 下面证 "(1) \Rightarrow (2)": 如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为

$$f(x,y) = \int_{L} Pdx + Qdy$$

$$f_{x}(x, y) = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}$$
$$= \lim_{\Delta x \to 0} \frac{1}{\Delta x} \int_{\overrightarrow{PQ}} Pdx + Qdy$$



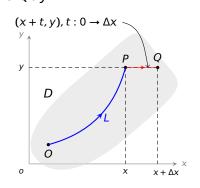
- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

证明下面证 "(1) \Rightarrow (2)": 如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为

所以
$$f(x,y) = \int_{L} Pdx + Qdy$$

$$f_{x}(x,y) = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}$$

$$= \lim_{\Delta x \to 0} \frac{1}{\Delta x} \int_{\overrightarrow{PQ}} Pdx + Qdy$$



- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

证明下面证 "(1) \Rightarrow (2)": 如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为

所以
$$f(x,y) = \int_{L} Pdx + Qdy$$

$$f_{x}(x,y) = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}$$

$$= \lim_{\Delta x \to 0} \frac{1}{\Delta x} \int_{\overrightarrow{PQ}} Pdx + Qdy$$

$$\int_{0}^{\Delta x} P(x + t, y)dt$$

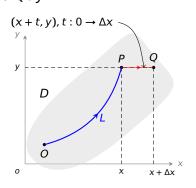
- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

证明下面证 "(1) \Rightarrow (2)": 如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为

所以
$$f(x,y) = \int_{L} Pdx + Qdy$$
所以
$$f_{x}(x,y) = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}$$

$$= \lim_{\Delta x \to 0} \frac{1}{\Delta x} \int_{\overrightarrow{PQ}} Pdx + Qdy$$

$$= \lim_{\Delta x \to 0} \frac{1}{\Delta x} \int_{0}^{\Delta x} P(x + t, y) dt$$



- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

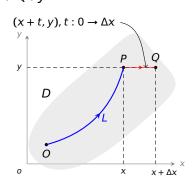
证明 下面证 "(1) \Rightarrow (2)": 如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为

所以
$$f(x,y) = \int_{L} Pdx + Qdy$$
所以
$$f_{x}(x,y) = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}$$

$$= \lim_{\Delta x \to 0} \frac{1}{\Delta x} \int_{\overrightarrow{PQ}} Pdx + Qdy$$

$$= \lim_{\Delta x \to 0} \frac{1}{\Delta x} \int_{0}^{\Delta x} P(x + t, y) dt$$

$$= P(x, y)$$



- (1) F 是保守场,
- (2) F 是梯度向量场,即存在势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$ 。

同理可证, $f_y(x,y) = Q(x,y)$ 。所以 $F = (f_x,f_y)$ 。

证明 下面证 "(1) \Rightarrow (2)": 如图,定义 D 中任意点 P(x,y) 的函数值为

所以
$$f(x,y) = \int_{L} Pdx + Qdy$$
所以
$$f_{x}(x,y) = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}$$

$$= \lim_{\Delta x \to 0} \frac{1}{\Delta x} \int_{\overrightarrow{PQ}} Pdx + Qdy$$

$$= \lim_{\Delta x \to 0} \frac{1}{\Delta x} \int_{0}^{\Delta x} P(x + t, y) dt$$

$$= P(x,y)$$

注设
$$F = (P, Q)$$
是向量场,则

$$F$$
是保守向量场 $\Rightarrow \left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array} \right| = 0$

注设
$$F = (P, Q)$$
是向量场,则

$$F$$
是保守向量场 $\Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

但反过来不成立:

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0 \implies F$$
是保守向量场

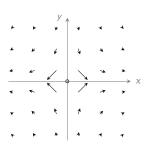
注设
$$F = (P, Q)$$
是向量场,则

$$F$$
是保守向量场 $\Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{\sigma}{\partial x} & \frac{\sigma}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

但反过来不成立:

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0 \implies F$$
是保守向量场

例 设向量场
$$F = (P, G) = \left(\frac{x}{x^2 + y^2}, \frac{-y}{x^2 + y^2}\right)$$



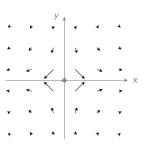
$$F$$
是保守向量场 $\Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{\sigma}{\partial x} & \frac{\sigma}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

但反过来不成立:

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0 \quad \not \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

例 设向量场
$$F = (P, G) = \left(\frac{x}{x^2 + y^2}, \frac{-y}{x^2 + y^2}\right)$$

• 定义域 $D = \mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$



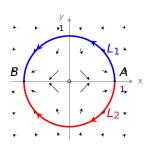
$$F$$
是保守向量场 $\Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

但反过来不成立:

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0 \implies F$$
是保守向量场

例 设向量场
$$F = (P, G) = \left(\frac{x}{x^2 + y^2}, \frac{-y}{x^2 + y^2}\right)$$

• 定义域 $D = \mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$



$$F$$
是保守向量场 $\Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

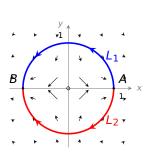
但反过来不成立:

$$\left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array} \right| = 0 \quad
ot > F$$
 F是保守向量场

例 设向量场
$$F = (P, G) = \left(\frac{x}{x^2 + y^2}, \frac{-y}{x^2 + y^2}\right)$$

- 定义域 $D = \mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$
- 曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} \frac{-ydx + xdy}{x^2 + y^2}, \quad (i = 1, 2)$$



$$F$$
是保守向量场 $\Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

但反过来不成立:

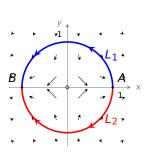
$$\left| egin{array}{ccc} rac{\partial}{\partial x} & rac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array}
ight| = 0 \quad
ot\! > \quad F$$
是保守向量场

例 设向量场
$$F = (P, G) = \left(\frac{x}{x^2 + y^2}, \frac{-y}{x^2 + y^2}\right)$$

- 定义域 $D = \mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$
- 曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} \frac{-ydx + xdy}{x^2 + y^2}, \quad (i = 1, 2)$$

的值是: $I_1 = \pi$, $I_2 = -\pi$ 。



$$F$$
是保守向量场 $\Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

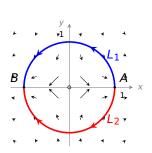
但反过来不成立:

$$\left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array} \right| = 0 \quad
ot > F$$
 F是保守向量场

例 设向量场
$$F = (P, G) = \left(\frac{x}{x^2 + y^2}, \frac{-y}{x^2 + y^2}\right)$$

- 定义域 $D = \mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$
- 曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} \frac{-ydx + xdy}{x^2 + y^2}, \quad (i = 1, 2)$$



$$F$$
是保守向量场 $\Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

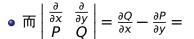
但反过来不成立:

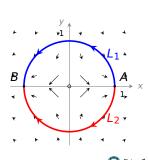
$$\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

例 设向量场
$$F = (P, G) = \left(\frac{x}{x^2 + y^2}, \frac{-y}{x^2 + y^2}\right)$$

- 定义域 $D = \mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$
- 曲线积分

$$I_i = \int_{I_i} \frac{-ydx + xdy}{x^2 + y^2}, \quad (i = 1, 2)$$





$$F$$
是保守向量场 $\Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{\sigma}{\partial x} & \frac{\sigma}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

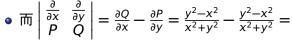
但反过来不成立:

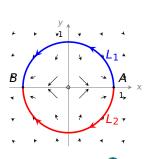
$$\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

例 设向量场
$$F = (P, G) = \left(\frac{x}{x^2 + y^2}, \frac{-y}{x^2 + y^2}\right)$$

- 定义域 $D = \mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$
- 曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} \frac{-y dx + x dy}{x^2 + y^2}, \quad (i = 1, 2)$$





$$F$$
是保守向量场 $\Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0$

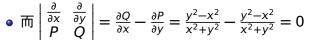
但反过来不成立:

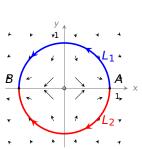
$$\left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array} \right| = 0 \quad
ot > F$$
 F是保守向量场

例 设向量场
$$F = (P, G) = \left(\frac{x}{x^2 + y^2}, \frac{-y}{x^2 + y^2}\right)$$

- 定义域 $D = \mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$
- 曲线积分

$$I_i = \int_{L_i} \frac{-y dx + x dy}{x^2 + y^2}, \quad (i = 1, 2)$$





$$\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

(即此时存在 D 上二元函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$)

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

(即此时存在 D 上二元函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$)

定义 平面区域 D 是单连通,是指:D 中任意一条闭曲线,都能在 D 中收缩成一点

$$\left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array} \right| = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

(即此时存在 D 上二元函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$)

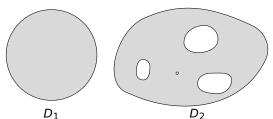
定义 平面区域 D 是单连通,是指:D 中任意一条闭曲线,都能在 D 中收缩成一点(也就是,曲线在收缩过程保持在 D 中)。

$$\left| egin{array}{ccc} rac{\partial}{\partial x} & rac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array}
ight| = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

(即此时存在 D 上二元函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$)

定义 平面区域 D 是单连通,是指:D 中任意一条闭曲线,都能在 D 中收缩成一点(也就是,曲线在收缩过程保持在 D 中)。

例

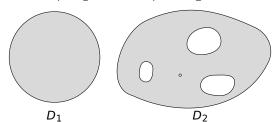


$$\left| egin{array}{ccc} rac{\partial}{\partial x} & rac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array}
ight| = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

(即此时存在 D 上二元函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$)

定义 平面区域 D 是单连通,是指:D 中任意一条闭曲线,都能在 D 中收缩成一点(也就是,曲线在收缩过程保持在 D 中)。

例 如图, D_1 是单连通,而 D_2 不是

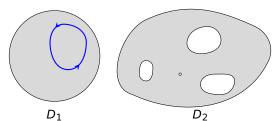


$$\left| egin{array}{ccc} rac{\partial}{\partial x} & rac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array}
ight| = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

(即此时存在 D 上二元函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$)

定义 平面区域 D 是单连通,是指:D 中任意一条闭曲线,都能在 D 中收缩成一点(也就是,曲线在收缩过程保持在 D 中)。

例 如图, D_1 是单连通, 而 D_2 不是

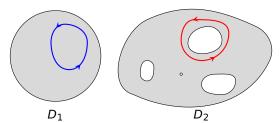


$$\left| egin{array}{ccc} rac{\partial}{\partial x} & rac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array}
ight| = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

(即此时存在 D 上二元函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$)

定义 平面区域 D 是单连通,是指:D 中任意一条闭曲线,都能在 D 中收缩成一点(也就是,曲线在收缩过程保持在 D 中)。

例 如图, D_1 是单连通, 而 D_2 不是

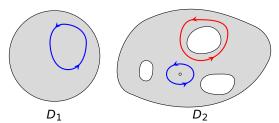


$$\left| egin{array}{ccc} rac{\partial}{\partial x} & rac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array}
ight| = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

(即此时存在 D 上二元函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$)

定义 平面区域 D 是单连通,是指:D 中任意一条闭曲线,都能在 D 中收缩成一点(也就是,曲线在收缩过程保持在 D 中)。

例 如图, D_1 是单连通, 而 D_2 不是

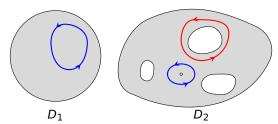


$$\left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array} \right| = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

(即此时存在 D 上二元函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$)

定义 平面区域 D 是单连通,是指:D 中任意一条闭曲线,都能在 D 中收缩成一点(也就是,曲线在收缩过程保持在 D 中)。

例 如图, D_1 是单连通, 而 D_2 不是



注 直观上,单连通区域是指不含"洞"、"孔"的区域

$$\left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array} \right| = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

(即此时存在 D 上势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$)

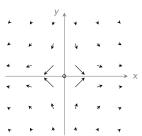
注上述定理中条件 "D 是单连通"是必须的。

$$\left| egin{array}{ccc} rac{\partial}{\partial x} & rac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array}
ight| = 0 \quad \Rightarrow \quad F$$
是保守向量场

(即此时存在 D 上势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$)

注 上述定理中条件 "D 是单连通"是必须的。

例 设向量场
$$F = (P, G) = \left(\frac{x}{x^2 + y^2}, \frac{-y}{x^2 + y^2}\right)$$



$$\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0 \quad \Rightarrow \quad F \neq \mathbb{R}$$

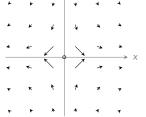
(即此时存在 D 上势函数 f(x, y) 使得 $F = \nabla f$)

注上述定理中条件 "D 是单连通"是必须的。

例 设向量场
$$F = (P, G) = \left(\frac{x}{x^2 + y^2}, \frac{-y}{x^2 + y^2}\right)$$

• 定义域 $D = \mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$

● 但 F 不是保守场:



定理 设平面区域 D 是单连通,F = (P, O) 是定义在 D 上的向量场。则 $\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & O \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow F$ 是保守向量场

(即此时存在
$$D$$
 上势函数 $f(x, y)$ 使得 $F = \nabla f$)

注 上述定理中条件 "D 是单连诵"是必须的。

例 设向量场
$$F = (P, G) = \left(\frac{x}{x^2 + v^2}, \frac{-y}{x^2 + v^2}\right)$$

- 定义域 $D = \mathbb{R}^2 \setminus \{0, 0\}$

- 但 F 不是保守场:

但
$$F$$
 不是保守场:
$$I_i = \int_{V_i} \frac{-ydx + xdy}{x^2 + y^2}, \quad (i = 1, 2)$$

的值是: $I_1 = \pi$, $I_2 = -\pi$ 。

定理 设平面区域 D 是单连通, F = (P, Q) 是定义在 D 上的向量场。则 $\begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial X} & \frac{\partial}{\partial Y} \\ P & Q \end{vmatrix} = 0 \quad \Rightarrow \quad F$ 是保守向量场

(即此时存在 D 上势函数
$$f(x, y)$$
 使得 $F = \nabla f$)

注 上述定理中条件 "D 是单连通"是必须的。

例 设向量场
$$F = (P, G) = \left(\frac{x}{x^2 + y^2}, \frac{-y}{x^2 + y^2}\right)$$

• 定义域 $D = \mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$ (并不是单连通)

- $\bullet \left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & O \end{array} \right| = \frac{\partial Q}{\partial x} \frac{\partial P}{\partial y} = \frac{y^2 x^2}{x^2 + y^2} \frac{y^2 x^2}{x^2 + y^2} = 0$
- 但 F 不是保守场:

但 F 不是保守场:
$$I_i = \int_{V_i} \frac{-ydx + xdy}{x^2 + v^2}, \quad (i = 1, 2)$$

的值是: $I_1 = \pi$, $I_2 = -\pi$ 。

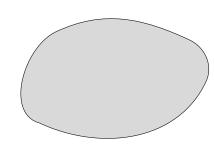
性质 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场。则以下说法等价:

- (1) F 是保守场
- (2) F在D中任意有向闭曲线C上的曲线积分为0

性质 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场。则以下说法等价:

- (1) F 是保守场
- (2) F在D中任意有向闭曲线C上的曲线积分为0

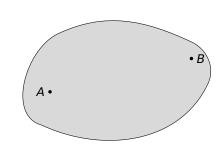
证明



性质 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场。则以下说法等价:

- (1) F 是保守场
- (2) F在D中任意有向闭曲线C上的曲线积分为0

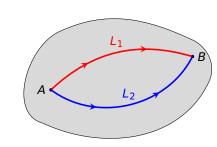
证明



性质 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场。则以下说法等价:

- (1) F 是保守场
- (2) F在D中任意有向闭曲线C上的曲线积分为0

证明



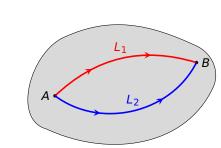
性质 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场。则以下说法等价:

- (1) F 是保守场
- (2) F在D中任意有向闭曲线C上的曲线积分为0

证明

F是保守场

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} P dx + Q dy = \int_{L_2} P dx + Q dy$$



性质 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场。则以下说法等价:

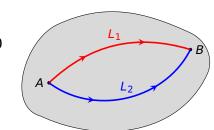
- (1) F 是保守场
- (2) F在D中任意有向闭曲线C上的曲线积分为0

证明

F是保守场

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} P dx + Q dy = \int_{L_2} P dx + Q dy$$

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} P dx + Q dy - \int_{L_2} P dx + Q dy = 0$$



性质 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场。则以下说法等价:

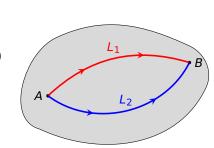
- (1) F 是保守场
- (2) F在D中任意有向闭曲线C上的曲线积分为0

证明

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} P dx + Q dy = \int_{L_2} P dx + Q dy$$

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} P dx + Q dy - \int_{L_2} P dx + Q dy = 0$$

$$\int_{-L_2} P dx + Q dy$$



性质 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场。则以下说法等价:

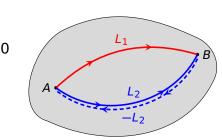
- (1) F 是保守场
- (2) F在D中任意有向闭曲线C上的曲线积分为0

证明

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} P dx + Q dy = \int_{L_2} P dx + Q dy$$

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} P dx + Q dy - \int_{L_2} P dx + Q dy = 0$$

$$\int_{-1}^{\infty} Pdx + Qdy$$



性质 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场。则以下说法等价:

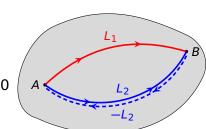
- (1) F 是保守场
- (2) F在D中任意有向闭曲线C上的曲线积分为0

证明

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} Pdx + Qdy = \int_{L_2} Pdx + Qdy$$

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} P dx + Q dy - \int_{L_2} P dx + Q dy = 0$$

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} P dx + Q dy + \int_{-L_2} P dx + Q dy = 0$$



性质 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场。则以下说法等价:

- (1) F 是保守场
- (2) F在D中任意有向闭曲线C上的曲线积分为0

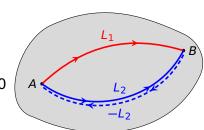
证明

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} P dx + Q dy = \int_{L_2} P dx + Q dy$$

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} Pdx + Qdy - \int_{L_2} Pdx + Qdy = 0$$

$$\iff \int_{L_1} Pdx + Qdy + \int_{-L_2} Pdx + Qdy = 0$$

$$\Leftrightarrow \int_{L_1 + (-L_2)} P dx + Q dy = 0$$



性质 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场。则以下说法等价:

- (1) F 是保守场
- (2) F在D中任意有向闭曲线C上的曲线积分为0

证明

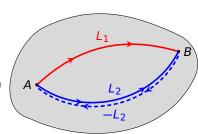
$$\Leftrightarrow \int_{L_1} P dx + Q dy = \int_{L_2} P dx + Q dy$$

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} P dx + Q dy - \int_{L_2} P dx + Q dy = 0$$

$$\Leftrightarrow \int_{L_1} P dx + Q dy + \int_{-L_2} P dx + Q dy = 0$$

$$\Leftrightarrow \int_{L_1 + (-L_2)} P dx + Q dy = 0$$

$$\Leftrightarrow \int_C Pdx + Qdy = 0$$



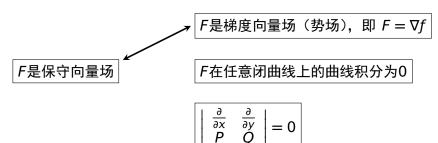
• 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场,则

F是梯度向量场(势场),即 $F = \nabla f$

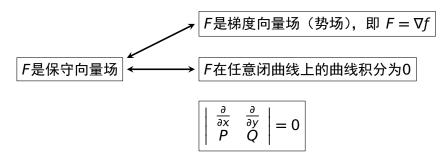
F是保守向量场

F在任意闭曲线上的曲线积分为0

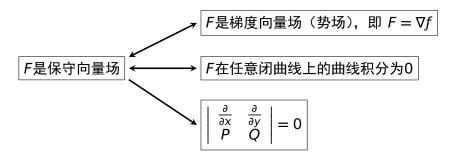
$$\left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array} \right| = 0$$

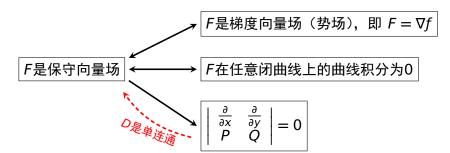




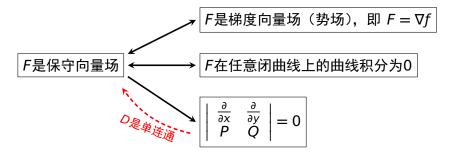








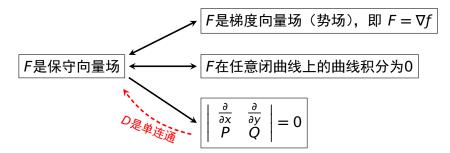
• 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场,则



• 当 F = (P, Q) 是保守场时,成立 $F = \nabla f$,



• 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场,则

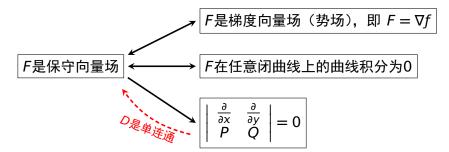


• 当 F = (P, Q) 是保守场时,成立 $F = \nabla f$,并且

$$\int_{\mathcal{L}} Pdx + Qdy$$



• 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场,则

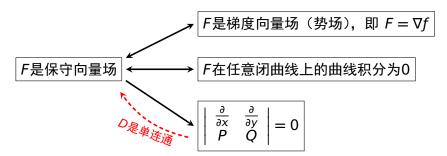


• 当 F = (P, Q) 是保守场时,成立 $F = \nabla f$,并且

$$\int_{A} Pdx + Qdy = f(B) - f(A)$$



• 设 F = (P, Q) 是定义在平面区域 D 上的向量场,则



• 当 F = (P, Q) 是保守场时,成立 $F = \nabla f$,并且

$$\int_{A} Pdx + Qdy = f(B) - f(A)$$

这里 B 是有向曲线 L 的终点. A 是起点



• 三维空间的向量场 *F* = (*P*, *Q*, *R*)

• 三维空间的向量场 F = (P, Q, R) 称为保守向量场,指其曲线积分与路径无关

- 三维空间的向量场 F = (P, Q, R) 称为保守向量场,指其曲线积分与路径无关
- F = (P, Q, R) 是保守场,当且仅当∃f(x, y, z) 使得 $F = \nabla f$,

- 三维空间的向量场 F = (P, Q, R) 称为保守向量场,指其曲线积分与路径无关

- 三维空间的向量场 F = (P, Q, R) 称为保守向量场,指其曲线积分与路径无关
- F = (P, Q, R) 是保守场,当且仅当 $\exists f(x, y, z)$ 使得 $F = \nabla f$,此时

$$\int_{L} Pdx + Qdy + Rdz = f(\$ \triangle) - f(\$ \triangle)$$

如果 F = (P, Q, R) 是保守向量场,则

$$\begin{vmatrix} \overrightarrow{i} & \overrightarrow{j} & \overrightarrow{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{vmatrix} = 0$$

- 三维空间的向量场 F = (P, Q, R) 称为保守向量场,指其曲线积分与路径无关
- F = (P, Q, R) 是保守场,当且仅当 $\exists f(x, y, z)$ 使得 $F = \nabla f$,此时

$$\int_{L} Pdx + Qdy + Rdz = f(\$ \triangle) - f(\$ \triangle)$$

如果 F = (P, Q, R) 是保守向量场,则

$$\begin{vmatrix} \overrightarrow{i} & \overrightarrow{j} & \overrightarrow{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{vmatrix} = 0$$

但反过来不一定成立



• 三维空间的向量场 F = (P, Q, R)称为保守向量场,指其曲线积分与路径无关

• F = (P, Q, R) 是保守场,当且仅当 $\exists f(x, y, z)$ 使得 $F = \nabla f$,此时

$$\int_{L} Pdx + Qdy + Rdz = f(\$ \triangle) - f(\$ \triangle)$$

如果 F = (P, Q, R) 是保守向量场,则

$$\begin{vmatrix} \overrightarrow{i} & \overrightarrow{j} & \overrightarrow{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{vmatrix} = 0$$

但反过来不一定成立

是充分必要条件)

ullet 如果 F 的定义域是单连通区域,则上述命题的逆命题也成立(从而

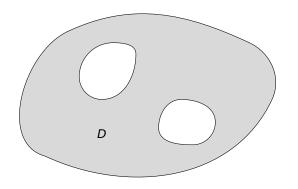


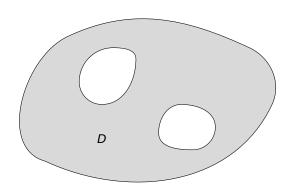
We are here now...

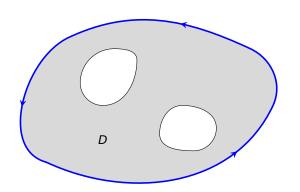
1. 保守向量场;积分路径无关性

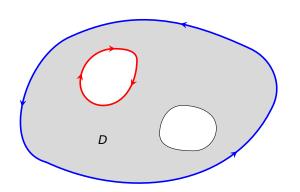
2. 格林公式

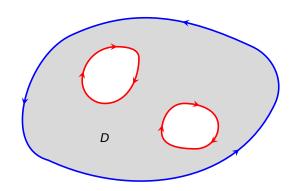
定义 假设曲线 C 是平面区域 D 的边界。





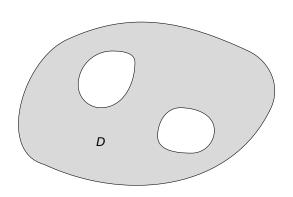






格林公式 设有界闭区域 D 是由分段光滑曲线 C 围成,若函数 P(x, y) 及 Q(x, y) 在 D 上具有一阶连续偏导数,则成立

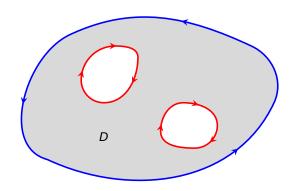
$$\iint_{D} \left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array} \right| dxdy = \int_{C} Pdx + Qdy$$



格林公式 设有界闭区域 D 是由分段光滑曲线 C 围成,若函数 P(x, y) 及 Q(x, y) 在 D 上具有一阶连续偏导数,则成立

$$\iint_{D} \left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{array} \right| dxdy = \int_{C} Pdx + Qdy$$

其中C的定向取:作为区域D的边界的正向。



- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} y dx - x dy$$





- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} y dx - x dy$$



- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} y dx - x dy = \iint_{D} \left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \end{array} \right| dx dy$$





- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} y dx - x dy = \iint_{D} \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ y & -x \end{vmatrix} dx dy$$



- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} y dx - x dy = \iint_{D} \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ y & -x \end{vmatrix} dx dy$$
$$= \iint_{D} -2dx dy$$



- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

解 1.

$$\int_{C} y dx - x dy = \iint_{D} \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ y & -x \end{vmatrix} dx dy$$
$$= \iint_{D} -2 dx dy$$
$$= -2|D|$$





- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

解 1.

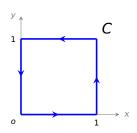
$$\int_{C} y dx - x dy = \iint_{D} \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ y & -x \end{vmatrix} dx dy$$
$$= \iint_{D} -2 dx dy$$
$$= -2|D| = -2\pi r^{2}$$





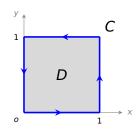
- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$$



- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

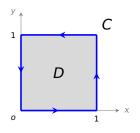
$$\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$$



- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} (y^{4} + x^{3}) dx + 2x^{6} dy$$

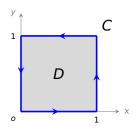
$$= \iiint_{D} \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial y} dx dy$$



- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} (y^{4} + x^{3}) dx + 2x^{6} dy$$

$$= \iint_{D} \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ y^{4} + x^{3} & 2x^{6} \end{vmatrix} dx dy$$

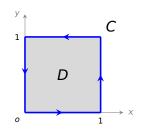


- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} (y^{4} + x^{3}) dx + 2x^{6} dy$$

$$= \iint_{D} \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ y^{4} + x^{3} & 2x^{6} \end{vmatrix} dx dy$$

$$= \iint_{C} (12x^{5} - 4y^{3}) dx dy$$



- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} (y^{4} + x^{3}) dx + 2x^{6} dy$$

$$= \iint_{D} \left| \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial y} dx \right| dx dy$$

$$= \iint_{D} (12x^{5} - 4y^{3}) dx dy = \int_{D} \left[\int (12x^{5} - 4y^{3}) dx \right] dy$$



- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} (y^{4} + x^{3}) dx + 2x^{6} dy$$

$$= \iint_{D} \left| \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial y} \right| dx dy$$

$$= \iint_{D} (12x^{5} - 4y^{3}) dx dy = \int_{0}^{1} \left[\int (12x^{5} - 4y^{3}) dx \right] dy$$



- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} (y^{4} + x^{3}) dx + 2x^{6} dy$$

$$= \iint_{D} \left| y^{4} + x^{3} \right|_{2x^{6}} dx dy$$

$$= \iint_{D} (12x^{5} - 4y^{3}) dx dy = \int_{0}^{1} \left[\int_{0}^{1} (12x^{5} - 4y^{3}) dx \right] dy$$



- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周,定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} (y^{4} + x^{3}) dx + 2x^{6} dy$$

$$= \iint_{D} \left| \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial y} \right| dx dy$$

$$= \iint_{D} (12x^{5} - 4y^{3}) dx dy = \int_{0}^{1} \left[\int_{0}^{1} (12x^{5} - 4y^{3}) dx \right] dy$$

$$= \int_{0}^{1} \left[2x^{6} - 4y^{3}x \Big|_{0}^{1} \right] dy$$

- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周, 定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} (y^{4} + x^{3}) dx + 2x^{6} dy$$

$$= \iint_{D} \left| \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial}{\partial y} \right| dx dy$$

$$= \iint_{D} (12x^{5} - 4y^{3}) dx dy = \int_{0}^{1} \left[\int_{0}^{1} (12x^{5} - 4y^{3}) dx \right] dy$$

$$= \int_{0}^{1} \left[2x^{6} - 4y^{3}x \right]_{0}^{1} dy = \int_{0}^{1} \left[2 - 4y^{3} \right] dy$$

- 1. $\int_C y dx x dy$, C 是半径为 r 的圆周, 定向取逆时针方向
- 2. $\int_C (y^4 + x^3) dx + 2x^6 dy$, C 是矩形 $[0,1] \times [0,1]$, 逆时针方向

$$\int_{C} (y^{4} + x^{3}) dx + 2x^{6} dy$$

$$= \iint_{D} \left| y^{4} + x^{3} \right|_{\partial X} \frac{\partial}{\partial y} dx dy$$

$$= \iint_{D} (12x^{5} - 4y^{3}) dx dy = \int_{0}^{1} \left[\int_{0}^{1} (12x^{5} - 4y^{3}) dx \right] dy$$

$$= \int_{0}^{1} \left[2x^{6} - 4y^{3}x \Big|_{0}^{1} \right] dy = \int_{0}^{1} \left[2 - 4y^{3} \right] dy = 1$$

$$D$$
的面积 = $\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy$

$$D$$
的面积 = $\frac{1}{2}\int_{C} -ydx + xdy$

其中C的定向取:作为区域D的边界的正向。

$$D$$
的面积 = $\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy$

其中 C 的定向取:作为区域 D 的边界的正向。

$$\frac{1}{2}\int_{C} -ydx + xdy$$

$$D$$
的面积 = $\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy$

其中C的定向取:作为区域D的边界的正向。

$$\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy = \frac{1}{2} \iiint_{D} \left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \end{array} \right| dx dy$$

$$D$$
的面积 = $\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy$

其中C的定向取:作为区域D的边界的正向。

$$\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy = \frac{1}{2} \int_{D} \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ -y & x \end{vmatrix} dx dy$$

$$D$$
的面积 = $\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy$

其中C的定向取:作为区域D的边界的正向。

$$\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy = \frac{1}{2} \iiint_{D} \left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ -y & x \end{array} \right| dx dy = \int_{D} 1 dx dy$$

$$D$$
的面积 = $\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy$

其中C的定向取:作为区域D的边界的正向。

$$\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy = \frac{1}{2} \iiint_{D} \left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ -y & x \end{array} \right| dx dy = \int_{D} 1 dx dy = D$$
的面积

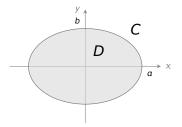
$$D$$
的面积 = $\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy$

其中C的定向取:作为区域D的边界的正向。

证明

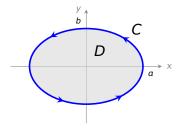
$$\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy = \frac{1}{2} \iiint_{D} \left| \begin{array}{cc} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ -y & x \end{array} \right| dx dy = \int_{D} 1 dx dy = D$$
的面积





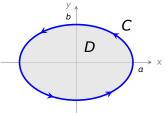
解

$$D$$
的面积 = $\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy$



解

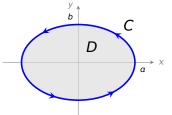
$$D$$
的面积 = $\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy$



解 椭圆
$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$$
 按逆时针的参数方程是

$$x = a \cos \theta$$
, $y = b \sin \theta$ $(\theta: 0 \rightarrow 2\pi)$

$$D$$
的面积 = $\frac{1}{2}\int_{C} -ydx + xdy$



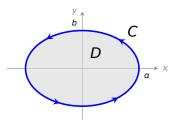
解 椭圆
$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$$
 按逆时针的参数方程是

所以
$$x = a\cos\theta, y = b\sin\theta \ (\theta: 0 \to 2\pi)$$

$$D的面积 = \frac{1}{2} \int_{C} -ydx + xdy$$

$$1 \int_{C}^{2\pi} \Gamma$$

$$= \frac{1}{2} \int_{0}^{2\pi} \left[(-b \sin \theta)(a \cos \theta)' + (a \cos \theta)(b \sin \theta)' \right] d\theta$$



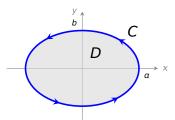
解 椭圆
$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$$
 按逆时针的参数方程是

$$x = a \cos \theta$$
, $y = b \sin \theta$ $(\theta: 0 \rightarrow 2\pi)$

$$D$$
的面积 = $\frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy$

$$= \frac{1}{2} \int_0^{2\pi} \left[(-b \sin \theta)(a \cos \theta)' + (a \cos \theta)(b \sin \theta)' \right] d\theta$$
$$= \frac{1}{2} \int_0^{2\pi} \left[ab \right] d\theta$$





解 椭圆 $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$ 按逆时针的参数方程是

所以
$$x = a\cos\theta, \quad y = b\sin\theta \quad (\theta: 0 \to 2\pi)$$

$$D的面积 = \frac{1}{2} \int_{C} -y dx + x dy$$
$$= \frac{1}{2} \int_{0}^{2\pi} \left[(-b \sin \theta)(a \cos \theta)' + (a \cos \theta)(b \sin \theta)' \right] d\theta$$

$$=\frac{1}{2}\int_{0}^{2\pi} \left[ab\right]d\theta = ab\pi$$

