

第四章算法笔记

一、曲线

一、一 如何处理 $d\vec{l}$ 与 dl

一、二 曲线积分

第一型曲线积分公式 (处理 dl)

第二型曲线积分公式

对单位切向量 $\vec{\tau}$ 的处理

对 $d\vec{l}$ 的处理

对 $\vec{v} \cdot d\vec{l}$ 的处理

参数化法

一维投影法

二、曲面

二、一 如何处理 $d\vec{s}$ 与 ds

二、二 曲面积分

第一型曲面积分公式 (处理 ds)

A. 使用参数方程

B. 使用显函数

第二型曲面积分公式

对单位法向量 \vec{n} 的处理

A. 使用参数方程

B. 使用显函数

对 $d\vec{s}$ 的处理

对 $\vec{v} \cdot d\vec{s}$ 的处理

by zhaochen20

for darling

第四章算法笔记

将曲线或曲面上对点的限制带入积分函数

一、曲线

概述： dl 只有一种处理方式，单位切向量 $\vec{\tau}$ 也只有一种可行的处理方式，二型曲线积分有两种处理方式。

一、一 如何处理 $d\vec{l}$ 与 dl

回顾：在上半学期，我们学习过两类曲线的切向量方法，分别是利用曲线的参数方程（曲线的参数方程只有一个参数），以及使用两个平面的法向量差积。看上去，我们的单位切向量 $\vec{\tau}$ 将有两种处理方式。然而，由于我们只学习了 $dl = \sqrt{x_t'^2 + y_t'^2 + z_t'^2} dt$ ，所以这导致了我们的单位切向量 $\vec{\tau}$ 也只能用参数方程。

一、二 曲线积分

第一型曲线积分公式 (处理dl)

$$dl = \sqrt{x_t'^2 + y_t'^2 + z_t'^2} dt \quad (1)$$

$$\int_L f(x, y, z) dl = \int_{L_t} f(x_t, y_t, z_t) \sqrt{x_t'^2 + y_t'^2 + z_t'^2} dt \quad (2)$$

第二型曲线积分公式

$$d\vec{l} = \vec{\tau} dl$$

对单位切向量 $\vec{\tau}$ 的处理

$$\vec{\tau} = \frac{(x_t'^2, y_t'^2, z_t'^2)}{\sqrt{x_t'^2 + y_t'^2 + z_t'^2}} \quad (3)$$

对 $d\vec{l}$ 的处理

$$d\vec{l} = \vec{\tau} dl = (x_t'^2, y_t'^2, z_t'^2) dt = (dx, dy, dz) \quad (4)$$

对 $\vec{v} \cdot d\vec{l}$ 的处理

对于 $V = (P, Q, R)$, $P = P(x, y, z) = P(t)$, $Q = Q(x, y, z) = Q(t)$, $R = R(x, y, z) = R(t)$, 则有:

$$\int_{L^+} \vec{v} \cdot d\vec{l} = \int_{L^+} \vec{v} \cdot \vec{\tau} dl = \int_{L_t^+} (p_t \cdot x_t' + q_t \cdot y_t' + r_t \cdot z_t') dt = \int_{L^+} p dx + q dy + r dz \quad (5)$$

将该公式拆开来看, 则有:

参数化法

$$\int_{L^+} \vec{v} \cdot d\vec{l} = \int_{L_t^+} (p_t \cdot x_t' + q_t \cdot y_t' + r_t \cdot z_t') dt \quad (6)$$

将二型积分转化到了 t 轴上的有向积分, 注意参数 t 的范围与方向。 t 的范围需要完全描绘出 L , 并且每一个 t 对应 L 上唯一的一个点。(这是其实是函数性的要求。但是一般参数方程是满足函数性(也就是这种——对应性), 不满足函数性的往往是投影法。如果不满足——对应, 则应拆开来投影。)

$$\int_{L^+} \vec{v} d\vec{l} = \int_{L^+} p dx + q dy + r dz \quad (7)$$

将二型曲线积分转化到了 x 轴、 y 轴、 z 轴上的有向积分，注意参数 x 、 y 、 z 的范围与方向，其实这一方法和参数化为 t 的本质完全相同。同样注意应当满足函数性，投影法往往不容易满足函数性，这是投影法经常要拆开的原因，无法一步到位。但是一般而言，投影法的计算会简单些。

是不是写的很棒，快夸夸人家

二、曲面

概述： ds 有两种处理方式，单位法向量 \vec{n} 也有两种可行的处理方式，二型曲面积分有两种处理方式。

二、一 如何处理 $d\vec{s}$ 与 ds

ds 的处理与 dl 不同，因为你很难通过 x, y, z 直接表达曲线的切线，往往需要借助参数方程，故而导致 $\vec{\tau}$ 与 dl 都只有一种表达方式，不过这种表达方式能够转换为投影罢了。但是 $F(x, y, z) = \text{const}$ 的曲面，本身表达单位法向量 \vec{n} 就有两种方式，参数方程与显函数直接求导， ds 也有对应的表达方式，进而产生了三种计算方式。

二、二 曲面积分

第一型曲面积分公式（处理 ds ）

A. 使用参数方程

x, y, z 均是 u, v 的函数。

$$ds = \|\vec{r}'_u \times \vec{r}'_v\| du \cdot dv \quad (8)$$

$$ds = \sqrt{A^2 + B^2 + C^2} du \cdot dv \quad (9)$$

$$A = \frac{\partial(y, z)}{\partial(u, v)}, B = \frac{\partial(z, x)}{\partial(u, v)}, C = \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)}$$

$$ds = \sqrt{E \cdot F - G^2} du \cdot dv \quad (10)$$

$$E = r_u'^2, F = r_v'^2, G = r_u' \cdot r_v'$$

(8), (9), (10) 是完全等价的三种形式，从计算的快捷角度，(10) 式最为优化。

B. 使用显函数

$Z = f(x, y)$ ，则有：

$$ds = \sqrt{1 + f_x'^2 + f_y'^2} dx \cdot dy \quad (11)$$

第二型曲面积分公式

$$d\vec{s} = \vec{n} ds$$

此处单位法向量 \vec{n} 与单位切向量 $\vec{\tau}$ 也有不同，前文提到过直接表达曲线的切向量需要用参数方程，但是直接表达曲面的法向量既可以用参数方程，还可以用显函数。从而给出下式：

对单位法向量 \vec{n} 的处理

A. 使用参数方程

x, y, z 均是 u, v 的函数。

$$\vec{n} = \frac{\mathbf{r}'_u \times \mathbf{r}'_v}{\|\mathbf{r}'_u \times \mathbf{r}'_v\|} \quad (12)$$

B. 使用显函数

$Z = f(x, y)$ ，则有：

$$\vec{n} = \frac{(f'_x, f'_y, -1)}{\sqrt{1 + f'^2_x + f'^2_y}} \quad (13)$$

注意到两个式子均需考虑 \vec{n} 与曲面正向的夹角。

对 $d\vec{s}$ 的处理

$$d\vec{s} = \vec{n} ds = \left(\frac{\partial(y, z)}{\partial(u, v)}, \frac{\partial(z, x)}{\partial(u, v)}, \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \right) du \cdot dv = (dy \wedge dz, dz \wedge dx, dx \wedge dy) \quad (14)$$

对 $\vec{v} \cdot d\vec{s}$ 的处理

对于 $V = (P, Q, R)$ ， $P = P(x, y, z) = P(u, v)$ ， $Q = Q(x, y, z) = Q(u, v)$ ， $R = R(x, y, z) = R(u, v)$ ，则有：

$$\int_{S^+} \vec{v} \cdot d\vec{s} = \int_{S^+} \vec{v} \cdot \vec{n} ds = \int_{S^+_{u,v}} (p_{u,v} \cdot \frac{\partial(y, z)}{\partial(u, v)} + q_{u,v} \cdot \frac{\partial(z, x)}{\partial(u, v)} + r_{u,v} \cdot \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)}) du \cdot dv \quad (15)$$

(15)将二型积分投影到 uov 平面上积分，注意参数 u, v 的范围与法向量的方向。 u, v 的范围需要完全描绘出 S ，并且每一对 u, v 对应 S 上唯一的一个点。（同上文，一般参数方程是满足函数性（也就是这种——对应性），不满足函数性的往往是投影法。如果不满足——对应，则应拆开来投影。）

对于此参数形式的法向量的方向，直观上很难直接把握。但是我们完全可以用特殊点来尝试，比如：

$$\begin{aligned} &\text{椭球面 } \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1 \text{ 的内侧：} \\ &\mathbf{r}'_\varphi \times \mathbf{r}'_\theta = (bc \sin^2 \varphi \cos \theta, ac \sin^2 \varphi \sin \theta, ab \sin \varphi \cos \varphi) \end{aligned} \quad (16)$$

这个式子当然很难直接看出夹角，但是我们带入 $\varphi = \frac{\pi}{2}, \Theta = 0$ 之后， $\mathbf{r}'_{\varphi} \times \mathbf{r}'_{\theta} = (bc, 0, 0)$ ，从而可以得出曲面的法向量在这一点与x轴正向平行，再结合曲面的正向是椭球面的内侧，可以看出这个法向量要取负号。

对于 $V = (P, Q, R)$ ， $z = f(x, y)$ ， $P = P(x, y, z) = P(x, y)$ ， $Q = Q(x, y, z) = Q(x, y)$ ， $R = R(x, y, z) = R(x, y)$ ，则有：

$$\int_{s^+} \vec{v} d\vec{s} = \int_{s^+} \vec{v} \cdot \vec{n} ds = \int_{s^+_{x,y}} (p_{x,y} \cdot f'_x + q_{x,y} \cdot f'_y - r_{x,y}) dx \cdot dy \quad (17)$$

这个式子注意 x, y 的范围和法向量的方向，不再赘述。

$$\int_{s^+_{u,v}} (p_{u,v} \cdot \frac{\partial(y,z)}{\partial(u,v)} + q_{u,v} \cdot \frac{\partial(z,x)}{\partial(u,v)} + r_{u,v} \cdot \frac{\partial(x,y)}{\partial(u,v)}) du \cdot dv = \int_s p dy \wedge dz + q dz \wedge dx + r dx \wedge dy \quad (18)$$

投影法讨论的已经很多了，参见下一节的笔记。一般的经验表明，二型曲线积分往往用参数方程，而二型曲面积分往往用投影。