

# 一份（不太）简短的 力学 笔记

---

或物理笔记之一

作者： wanzhao

日期： 2026 年 1 月 23 日

课程： 力学（H）



# 前言

前言先欠着，等我写了一些之后再补上。



# 目录

前言	i	0.1 一元函数微积分 . . . . .	1
目录	iii	0.1.1 微分 . . . . .	1
		0.1.2 导数 . . . . .	2
第零章 数学基础	1	0.1.3 积分 . . . . .	5



# 第零章 数学基础

物理的学习离不开数学，但学习时间的有限使得很多同学纠结数学应该学到多深。在普通物理的范畴内，作者在这里提出一些小小的建议。

数学知识分两类。

第一类是需要完全理解和掌握的，比如数列、导数和积分、微分方程……它们在题目中出现的概率很高，当我们遇到时要能从容应对。

第二类是有助于物理解，但不要求完全掌握的，比如矢量分析与场论、张量代数……它们有助于加深你对物理情景的理解，但在普通物理的题目中出现的概率较低，这种知识需要学习，但学习的深度要视自身情况而定。

## 0.1 一元函数微积分

### 0.1.1 微分

一元函数可记为

$$y = y(x) \text{ 或 } y = f(x),$$

在它的连续区间内，如图 0.1

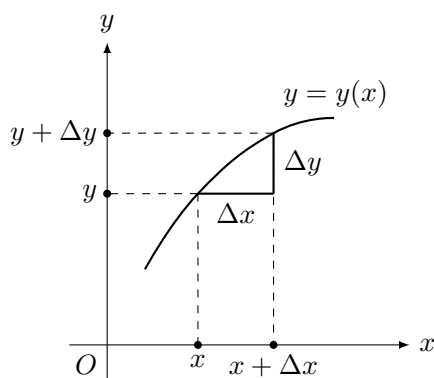


图 0.1

所示，自变量由  $x$  变到  $x + \Delta x$ ，相应的， $y$  由  $y(x)$  变到  $y(x + \Delta x)$ ，则函数的增量定义为

$$\Delta y = y(x + \Delta x) - y(x).$$

自变量  $\Delta x \rightarrow 0$  时，称为自变量微分，记为  $dx$ ， $dx$  是无穷小量，不是零。但因为它是无穷小量，它在与有限量的运算中，在一些情况下可以视为 0（但不是在所有情况下都可以视为 0）。在连续区间内，自变

量增量  $\Delta x$  趋近于微分  $dx$ , 函数增量  $\Delta y \rightarrow dy$ , 称为函数微分, 记为  $dy$ , 它也是无穷小量。  $dy$  与  $dx$  之间的关系为

$$dy = y(x + dx) - y(x).$$

#### 注释 0.1.1: 符号说明

显然, 因为  $y(x)$  不一定是单调函数, 所以  $\Delta y$  和  $dy$  可以是正的、负的或零。所以只要你严格遵守定义与符号计算的基本规则, 就不会出错。这句话在一些微元分析的场景下尤其适用。

#### 例 0.1.1: 重要近似

$$\sin x \sim \tan x \sim x, (x \rightarrow 0). \quad (0.1)$$

证明:

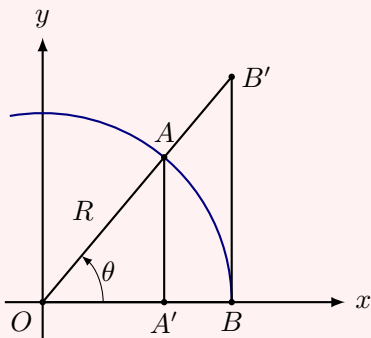


图 0.2: 重要近似的几何示意图

以  $O$  为原点建立直角坐标系, 绘出以  $R$  为半径的圆弧如图 0.2 所示, 其中圆心角  $\theta$  对应的直线段  $AA'$ ,  $BB'$ , 圆弧  $\widehat{AB}$  的长度分别为

$$\overline{AA'} = R \sin \theta, \quad \overline{BB'} = R \tan \theta, \quad \widehat{AB} = R\theta.$$

$\theta \rightarrow 0$  时, 有

$$\overline{AA'} \sim \overline{BB'} \sim \widehat{AB}.$$

化简得

$$\sin \theta \sim \tan \theta \sim \theta, (\theta \rightarrow 0).$$

### 0.1.2 导数

#### 定义 0.1.1: 导数

函数  $y = f(x)$  在点  $x$  处的导数定义为

$$f'(x) = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}, \quad (0.2)$$

如果极限存在, 则称函数在点  $x$  处可导。

显然, 导数的几何意义是函数图像在点  $(x, f(x))$  处的切线的斜率。

在数学上可以证明导数与微分有如下关系:



**定义 0.1.2: 微分与导数的关系**

函数  $y = f(x)$  在点  $x$  处可导, 则函数在该点的微分与导数的关系为

$$dy = f'(x) dx. \quad (0.3)$$

**注释 0.1.2: 导数与微分的区别**

导数是一个极限值, 是一个确定的数值, 而微分是函数增量的线性主部, 不是一个确定的数值。导数表示函数在某点处的变化率, 而微分表示函数在该点处变化量的线性近似。

并且导数不能视为  $dy$  与  $dx$  的比值, 这只是 Leibniz 记号下的一个形式上的表示方法。当然, 在非严格的物理推导中, 我们经常会把导数视为  $dy$  与  $dx$  的比值来进行计算。并且可以用类似的方法处理常微分中的微元计算, 这种做法 (形式计算) 在物理学中是被广泛接受的。

当然, 如果从更高级的数学角度来看, 我们的操作是有严格依据的, 这也保证了我们不会出错, 这里便不再深入了。

导数有一些重要性质, 举例如下:

**示例 0.1.1: 导数的性质**

$$(1) \quad (A_1 y_1 + A_2 y_2)' = A_1 y_1' + A_2 y_2'; \quad (0.4)$$

$$(2) \quad (y_1 y_2)' = y_1' y_2 + y_1 y_2'; \quad (0.5)$$

$$(3) \quad \left( \frac{y_1}{y_2} \right)' = \frac{y_1' y_2 - y_1 y_2'}{y_2^2}; \quad (0.6)$$

$$(4) \quad (y_1 \circ y_2)' = (y_1' \circ y_2) \cdot y_2'. \quad (0.7)$$

证明略去。

其中, 式 0.7 被称为复合函数的求导法则。在微分的形式下, 式 0.7 可写为

$$\frac{dy_2}{dx} = \frac{dy_2}{dy_1} \cdot \frac{dy_1}{dx}. \quad (0.8)$$

这也在一定程度上为我们对导数执行的“消去”操作的正确性提供了依据。

常用的导数公式列举如下:

**示例 0.1.2: 常用导数公式**

$$(1) \quad (x^n)' = nx^{n-1}; \quad (0.9)$$

$$(2) \quad (a^x)' = a^x \ln a; \quad (0.10)$$

$$(3) \quad (\log_a x)' = \frac{1}{x \ln a}; \quad (0.11)$$

$$(4) \quad (\sin x)' = \cos x; \quad (0.12)$$

$$(5) \quad (\cos x)' = -\sin x; \quad (0.13)$$

$$(0.14)$$

此外, 还有几个常用的  $n$  阶导数公式:

**示例 0.1.3: 常用  $n$  阶导数公式**

$$(1) \quad (e^{ax})^{(n)} = a^n e^{ax}; \quad (0.15)$$

$$(2) \quad (\sin ax)^{(n)} = a^n \sin\left(ax + \frac{n\pi}{2}\right); \quad (0.16)$$

$$(3) \quad (\cos ax)^{(n)} = a^n \cos\left(ax + \frac{n\pi}{2}\right). \quad (0.17)$$

在数学上, 导数还可以用来讨论函数曲线的极值位置与凹凸性, 这在物理中经常用到, 而且有如下结论:

**定义 0.1.3: 极值与凹凸性的判定**

设函数  $y = f(x)$  在点  $x_0$  处可导, 且  $f'(x_0) = 0$ 。

- 若  $f''(x_0) > 0$ , 则  $f(x)$  在点  $x_0$  处取得极小值, 且曲线在该点处向下凸, 称为“凸”;
- 若  $f''(x_0) < 0$ , 则  $f(x)$  在点  $x_0$  处取得极大值, 且曲线在该点处向上凸, 称为“凹”;
- 若  $f''(x_0) = 0$ , 则不能确定  $f(x)$  在点  $x_0$  处是否取得极值, 需考察更高阶导数。

注意到, 函数的凹凸与“凹”“凸”这两个字的字型是相反的, 这是因为函数的凸性与凸集有关, 而凸集的定义是明确的, 因此相反。

接下来, 我们介绍与导数有关的另一个重要工具——泰勒公式。

**定理 0.1.1: 泰勒公式**

设函数  $y = f(x)$  在点  $x_0$  处具有  $n+1$  阶导数, 则在点  $x_0$  附近, 函数  $f(x)$  可展开为

$$f(x) = f(x_0) + \frac{f'(x_0)}{1!}(x-x_0) + \frac{f''(x_0)}{2!}(x-x_0)^2 + \cdots + \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!}(x-x_0)^n + R_n, \quad (0.18)$$

其中, 余项  $R_n$  有如下两种形式:

- 拉格朗日 (Lagrange) 余项形式:

$$R_n = \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!}(x-x_0)^{n+1}, \quad \xi \text{ 在 } x \text{ 与 } x_0 \text{ 之间}; \quad (0.19)$$

- 皮亚诺 (Peano) 余项形式:

$$R_n = o((x-x_0)^n), \quad x \rightarrow x_0. \quad (0.20)$$

显然, 函数如果想展成泰勒级数, 至少要求通项趋于零, 即

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!}(x-x_0)^n = 0.$$

但事实上, 函数能否展成泰勒级数, 还需要满足更强的条件, 这里不再赘述。

函数  $f(x)$  若能在点  $x_0$  两侧某范围内展开成泰勒级数, 且级数在该范围内收敛于函数值, 便称这一范围为  $f(x)$  的收敛区间。例如, 在数学上可以证明:

### 示例 0.1.4: 常见函数的泰勒展开

$$(1) \quad e^x = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!}, \quad x \in (-\infty, +\infty); \quad (0.21)$$

$$(2) \quad \sin x = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!}, \quad x \in (-\infty, +\infty); \quad (0.22)$$

$$(3) \quad \cos x = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n}}{(2n)!}, \quad x \in (-\infty, +\infty); \quad (0.23)$$

$$(4) \quad \ln(1+x) = \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^{n-1} \frac{x^n}{n}, \quad x \in (-1, 1]; \quad (0.24)$$

$$(5) \quad (1+x)^m = \sum_{n=0}^{\infty} \binom{m}{n} x^n, \quad x \in (-1, 1). \quad (0.25)$$

其中, 式 0.25 中的二项式系数定义为

$$\binom{m}{n} = \frac{m(m-1)(m-2) \cdots [m-(n-1)]}{n!}. \quad (0.26)$$

$x_0 = 0$  时, 称为麦克劳林 (Maclaurin) 级数。

### 0.1.3 积分

有许多数学书上把积分分为了不定积分与定积分两类, 还有“积分是导数的逆运算”这样的说法。

但实际上, 积分的本质是求和, 而我更愿意把求不定积分看作是求原函数的问题, 而把定积分视为真正意义上的“积分”, 即求和。

#### 定义 0.1.4: 不定积分

设函数  $F(x)$  的导数为  $f(x)$ , 即  $F'(x) = f(x)$ , 则称函数  $F(x)$  为函数  $f(x)$  的一个原函数。函数  $f(x)$  的所有原函数的集合称为函数  $f(x)$  的不定积分, 记为

$$\int f(x) dx = F(x) + C,$$

其中,  $C$  为任意常数。

根据 示例 0.1.1 中导数的性质, 可以得到不定积分的一些性质, 举例如下:

#### 示例 0.1.5: 不定积分的性质

$$(1) \quad \int [A_1 f_1(x) + A_2 f_2(x)] dx = A_1 \int f_1(x) dx + A_2 \int f_2(x) dx; \quad (0.27)$$

$$(2) \quad \int f'(x) g(x) dx = f(x) g(x) - \int f(x) g'(x) dx; \quad (0.28)$$

$$(3) \quad \int f(g(x)) g'(x) dx = \int f(u) du, \quad u = g(x). \quad (0.29)$$

同时, 根据 示例 0.1.2 中常用的导数公式, 可以得到一些常见函数的不定积分, 举例如下:

**示例 0.1.6: 常见函数的不定积分**

$$(1) \quad \int x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} + C, \quad (n \neq -1); \quad (0.30)$$

$$(2) \quad \int \frac{1}{x} dx = \ln |x| + C; \quad (0.31)$$

$$(3) \quad \int a^x dx = \frac{a^x}{\ln a} + C; \quad (0.32)$$

$$(4) \quad \int \log_a x dx = x(\log_a x - \log_e a) + C; \quad (0.33)$$

$$(5) \quad \int \sin x dx = -\cos x + C; \quad (0.34)$$

$$(6) \quad \int \cos x dx = \sin x + C. \quad (0.35)$$

有了这些, 我们就可以计算几乎所有可解的不定积分了。

**定义 0.1.5: 定积分**

设函数  $f(x)$  在区间  $[a, b]$  上有定义, 且在该区间上可积, 则称

$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n f(\xi_i) \Delta x_i, \quad (0.36)$$

其中, 区间  $[a, b]$  被分成  $n$  个子区间  $[x_{i-1}, x_i]$ ,  $\Delta x_i = x_i - x_{i-1}$ ,  $\xi_i \in [x_{i-1}, x_i]$ 。若极限存在, 则称该极限为函数  $f(x)$  在区间  $[a, b]$  上的定积分。

这是定积分的黎曼 (Riemann) 定义, 它的几何意义是曲线  $y = f(x)$  与  $x$  轴及直线  $x = a$  和  $x = b$  所围成的面积 (注意符号)。但是这个定义在实际计算中并不实用, 我们需要借助不定积分来计算定积分 (这也正是不定积分这个概念被提出的原因)。

这就需要用到著名的微积分基本定理。

**定理 0.1.2: 微积分基本定理**

设函数  $f(x)$  在区间  $[a, b]$  上连续, 且  $F(x)$  是  $f(x)$  的一个原函数, 则

$$\int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a). \quad (0.37)$$

证明:

设区间  $[a, b]$  被分成  $n$  个子区间  $[x_{i-1}, x_i]$ ,  $\Delta x_i = x_i - x_{i-1}$ ,  $\xi_i \in [x_{i-1}, x_i]$ 。则有

$$\sum_{i=1}^n f(\xi_i) \Delta x_i = \sum_{i=1}^n [F(x_i) - F(x_{i-1})] = F(b) - F(a).$$

当  $n \rightarrow \infty$  时, 右端不变, 因此

$$\int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a).$$

上述证明中运用了微分中值定理, 亦即拉格朗日 (Lagrange) 中值定理, 此处不再赘述。

由此, 我们可以通过求不定积分来计算定积分了。

类似于不定积分, 定积分也有一些性质, 举例如下:

**示例 0.1.7: 定积分的性质**

$$(1) \int_a^b [A_1 f_1(x) + A_2 f_2(x)] dx = A_1 \int_a^b f_1(x) dx + A_2 \int_a^b f_2(x) dx; \quad (0.38)$$

$$(2) \int_a^b f(x) dx = - \int_b^a f(x) dx; \quad (0.39)$$

$$(3) \int_a^b f(x) dx = \int_a^c f(x) dx + \int_c^b f(x) dx. \quad (0.40)$$

**注释 0.1.3: 积分变量的选择**

在积分运算中, 积分变量是一个“虚拟变量”, 它可以是任何符号, 只要在积分式中前后一致即可。例如, 下面两个积分式是等价的:

$$\int_a^b f(x) dx = \int_a^b f(t) dt.$$

这是因为积分变量只是一个占位符号, 并不影响积分的结果。

下面给出一个定积分计算的例子, 即曲线段长度的计算。

**例 0.1.2: 曲线段长度**

设函数  $y = f(x)$  在区间  $[a, b]$  上连续且可导, 求曲线  $y = f(x)$  在区间  $[a, b]$  上的弧长。

证明:

设区间  $[a, b]$  被分成  $n$  个子区间  $[x_{i-1}, x_i]$ ,  $\Delta x_i = x_i - x_{i-1}$ ,  $\xi_i \in [x_{i-1}, x_i]$ 。则曲线段在子区间  $[x_{i-1}, x_i]$  上的弧长近似为

$$\Delta s_i = \sqrt{(\Delta x_i)^2 + (\Delta y_i)^2} = \sqrt{1 + \left(\frac{\Delta y_i}{\Delta x_i}\right)^2} \Delta x_i.$$

当子区间足够小时, 有

$$\frac{\Delta y_i}{\Delta x_i} \approx f'(\xi_i).$$

因此, 曲线段在区间  $[a, b]$  上的弧长近似为

$$S \approx \sum_{i=1}^n \sqrt{1 + [f'(\xi_i)]^2} \Delta x_i.$$

当子区间无限细分时, 近似变为等于, 即

$$S = \int_a^b \sqrt{1 + [f'(x)]^2} dx.$$

**注释 0.1.4: 微分形式下的曲线段长度**

在一些书上也有类似于下面的表达式:

$$ds = \sqrt{(dx)^2 + (dy)^2} = \sqrt{1 + \left(\frac{dy}{dx}\right)^2} dx$$

这种表达式其实是对微分形式的曲线段长度公式的非严格表达, 但也是形式计算奏效的一个例子。