

# 1 基本-坐标变换

## (1) 极坐标

$$\iint_{\text{round}} f(x, y) dS = \int d\theta \int f(\rho \cos \theta, \rho \sin \theta) \rho d\rho$$

## (2) 球坐标

$$\iint f(x, y, z) dS = \int d\theta \int f(x, y, z) \cdot r d\phi$$

$$\iiint_{\text{sphere}} f(x, y, z) dV = \int d\theta \int \sin \phi d\phi \int f(x, y, z) \cdot r^2 dr$$

## (3) 柱坐标

$$\iiint_{\text{pillar}} f(x, y, z) dV = \int d\theta \int \rho d\rho \int f(\rho \cos \theta, \rho \sin \theta, z) dz$$

# 2 弧长线积分

$$(1) \text{参数法} \begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t), \alpha \leq t \leq \beta \\ z = z(t) \end{cases}$$

$$\int f(x, y, z) ds = \int_{\alpha}^{\beta} f(x(t), y(t), z(t)) \sqrt{x'^2(t) + y'^2(t) + z'^2(t)} dt$$

$$\text{空间曲线对应 } ds = \sqrt{x_t'^2 + y_t'^2 + z_t'^2} dt$$

## (2) 直角坐标法

$$\int f(x, y) ds = \int_a^b f(x, y(x), z(x)) \sqrt{1 + y'^2(x) + z'^2(x)} dx$$

其中  $a$  为起点,  $b$  为终点

## (3) 极坐标法(二维)

$$\int f(x, y) ds = \int_{\alpha}^{\beta} f(\rho(\theta) \cos \theta, \rho(\theta) \sin \theta) \sqrt{\rho^2 + \rho'^2} d\theta$$

# 3 坐标线积分 (空间)

## (1) 计算方法①——参数法

$$\int_{L(AB)} Pdx + Qdy + Rdz =$$

$$\int_{\alpha}^{\beta} [P(x, y, z)x'(t) + Q(x, y, z)y'(t) + R(x, y, z)z'(t)] dt$$

$x, y, z$  由参数  $t$  函数形式描述 (没有回头线)

### 补充——如何写出参数方程

按给定 **显函数** 选择投影平面  $\begin{cases} x = x(y, z) \\ y = y(x, z) \\ z = z(x, y) \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \square yOz \\ \square xOz \\ \square xOy \end{cases}$

① 写出两个坐标, 先投影到上述平面上, 如平面  $xOy$

$$\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \end{cases}, \alpha \leq t \leq \beta$$

② 写出第三坐标,  $z = z(t)$

$$\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \\ z = z(t) \end{cases} \begin{cases} dx = x'_t(t) dt \\ dy = y'_t(t) dt \\ dz = z'_t(t) dt \end{cases}$$

## (2) 计算方法②——格林公式、斯托克斯公式

①  $L$  是  $D$  的正向边界曲线 ( $D$  始终在  $L$  前行方向的左侧)

②  $P, Q$  必须在  $D$  上处处有一阶连续偏导

#注意: 格林公式中间的运算符号是 **负号**, 当两者相等时, 闭环积分恒等于零

$$\oint_L Pdx + Qdy = \iint_D \left( \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dxdy$$

斯托克斯公式  $di \cdot dj$  投影到  $dS$

$$\oint_{\Gamma} Pdx + Qdy + Rdz = \iint_{\Sigma} \begin{vmatrix} dydz & dzdx & dxdy \\ \partial/\partial x & \partial/\partial y & \partial/\partial z \\ P & Q & R \end{vmatrix}$$

利用斯托克斯计算后, 会出现  $dydz, dxdz, dxdy$  这样的坐标平方微分子, 可以逆运用直接投影法, 将对于平面的积分变为面微分  $dS$ , **如果空间曲线全部位于一个空间平面上, 那么可以改写**

$$\oint_{\Gamma} Pdx + Qdy + Rdz = \iint_{\Sigma} \begin{vmatrix} \alpha & \beta & \gamma \\ \partial/\partial x & \partial/\partial y & \partial/\partial z \\ P & Q & R \end{vmatrix} dS$$

其中,  $(\alpha, \beta, \gamma)$  是该平面的单位法向量,

#注意: 朝向为曲线右手螺旋方向

## (3) 计算方法③——直接替换法 (空间)

若存在显函数  $z = z(x, y)$ , 则  $\int_{L(AB)} Pdx + Qdy + Rdz = \int_{L(AB)} Pdx + Qdy + Rdz(x, y)$ ,  $P, Q, R$  中的  $z$  也替换消去一个维度。

## (4) 计算方法④——等价四条件

**单连通区域内成立:**

① 线积分  $\int Pdx + Qdy$  与路径无关  $\Leftrightarrow$

②  $C$  为  $D$  区域中任一光滑闭曲线  $\oint_C Pdx + Qdy = 0 \Leftrightarrow$

③ 类似无旋流动条件  $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}, \forall (x, y) \in D \Leftrightarrow$

④ 微分原函数  $\exists F(x, y)$  使  $P(x, y)dx + Q(x, y)dy = dF(x, y)$

**复连通域:** 路径无关条件 (一个洞的情况下)

$$\text{① } \frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$$

② 在包含“洞”的区域内, 至少存在一条闭曲线  $\Gamma$  使得  $\int_{\Gamma} Pdx + Qdy = 0$  成立

### 解题思路

I 观察是否封闭	II 积分函数是否路径无关
----------	---------------

概要	封闭	路径有关	【格林公式】
		路径无关	【原函数】或【分段积分】
	不封闭	无关	【补线】或【直接法】
		路径有关	【补线】+【原函数】

## 1 二者联系

$$\iint_{\Sigma} Pdydz + Qdxdz + Rdx dy = \iint_{\Sigma} [P \cos(n, yOz) + Q \cos(n, xOz) + R \cos(n, xOy)] dS$$

进一步联系：对于封闭曲面， $\mathbf{n}$  为任意曲面外法线向量

$$\begin{aligned} & \iint_{\Sigma_{\text{闭}}} \frac{\partial f}{\partial n} \\ &= \iint_{\Sigma_{\text{闭}}} \left[ \frac{\partial f}{\partial x} \cos(n, yOz) + \frac{\partial f}{\partial y} \cos(n, xOz) + \frac{\partial f}{\partial z} \cos(n, xOy) \right] dS \\ &= \iint_{\Sigma} \frac{\partial f}{\partial x} dydz + \frac{\partial f}{\partial y} dxdz + \frac{\partial f}{\partial z} dx dy \\ &= \iiint_{\Omega} \left( \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2} \right) dV \end{aligned}$$

## 2 对面积的面积分

(1)形式

$$\iint_{\Sigma} f(x, y, z) dS$$

(2)计算方法①

关注【对称奇偶性】√

(3)计算方法②

如果找不到关于坐标面对称的，但是存在一个类似的对称平面，那么可以

$$\begin{aligned} \iint f(x-x_0, y-y_0, z-z_0) dS &= 0 \Rightarrow \\ \iint [f(x, y, z) - g(x, y, z)] dS &\Rightarrow \\ \iint f(x, y, z) dS &= \iint g(x, y, z) dS \end{aligned}$$

(4)计算方法③

直接投影法

$$\iint_{\Sigma} f(x, y, z) dS = \iint_{\Sigma} f(x, y, z(x, y)) \sqrt{1 + z_x'^2 + z_y'^2} dx dy$$

## 3 对坐标的面积分

(1)形式

$$\iint_{\Sigma} Pdz dy + Qdxdz + Rdx dy$$

(2)计算方法①——直接法

$$\begin{aligned} \iint_{\Sigma} Pdydz + Qdxdz + Rdx dy &= I_{yz} + I_{xz} + I_{xy} \\ \begin{cases} I_{yz} = \pm \iint_{\Sigma} P(x, y, z) dydz, \# x = x(y, z) \\ I_{xz} = \pm \iint_{\Sigma} Q(x, y, z) dxdz, \# y = y(x, z) \\ I_{xy} = \pm \iint_{\Sigma} R(x, y, z) dx dy, \# z = z(x, y) \end{cases} \end{aligned}$$

注意：正负号由【曲面的法向量】和【对应坐标轴正方向】决定，夹角为锐角则为正！

【过程详解】：

①**消去第三坐标**，利用投影法，将 Sigma 投影到各个微分平面上，（第三坐标→第一第二坐标）

②**化简**，观察对称奇偶性，能消就消。（奇偶性要注意符号，有些曲面分正负两部分）

③**计算**，然后求和。

通过  $z = z(x, y)$  画出积分曲面的草图

注意：对称相消只存在于区域对称且关于对称坐标为奇函数即：对称面自带关于第三坐标的奇特性。

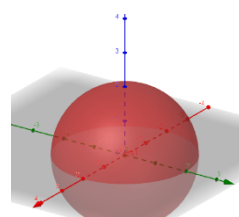
关系式可以关于面  $xy$ 、面  $xz$ 、面  $yz$  对称，关键就是观察是否可以替换  $z$ 、 $y$ 、 $x$  符号。如下

$$\begin{aligned} yOz &\Rightarrow f(x, y, z), \forall x \rightarrow \pm x \\ zOx &\Rightarrow f(x, y, z), \forall y \rightarrow \pm y \\ xOy &\Rightarrow f(x, y, z), \forall z \rightarrow \pm z \end{aligned}$$

例：  $x^2 + y^2 + z^2 = R^2$  上半部分上

侧

$$\begin{aligned} \iint x^2 dydz &\xrightarrow{Oyz} 0 \\ \iint y^2 dydz &\xrightarrow{Oxz} \iint y^2 dydz = 0 \\ \iint y dydz &\xrightarrow{Oxz} \iint x^0 y dydz = 0 \end{aligned}$$



(3)计算方法②——（封闭曲面）高斯

对于封闭曲面，使用高斯方法(符号中的左式积分为封闭积分) 封闭曲线内存在函数奇点则不能使用高斯法

注意：这里的  $\Sigma$  默认是外侧

$$\iint_{\Sigma} Pdydz + Qdxdz + Rdx dy = \iiint_{\Omega} \left( \frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z} \right) dV$$

(4)计算方法③

补面，然后高斯

注意：补面需要写出补充的面方程

## 1 方向导数

计算公式:

$$\frac{\partial f}{\partial l} = \bar{\nabla} f \cdot \frac{l}{\|l\|} = \bar{\nabla} f \cdot \vec{e}$$

#注意: 方向导数是标量

## 2 梯度

函数  $f(x, y, z)$  在空间坐标系 (或平面坐标系) 中, 在  $P$  点时方向导数取最大值对应的方向向量  $A(x, y, z)$ , 就是梯度

$$|A(x, y, z)| = \max \left\{ \frac{\partial f}{\partial l} \right\} = |\bar{\nabla} f|$$

梯度是向量

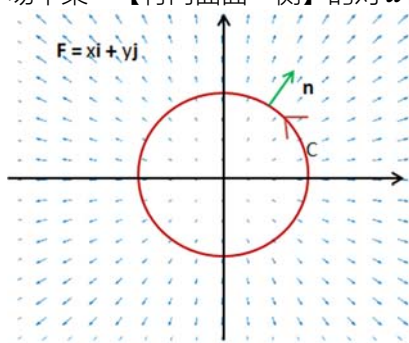
$$\begin{aligned} \text{grad } f(x, y, z) &= \bar{\nabla} f(x, y, z) \\ &= \frac{\partial f}{\partial x} \mathbf{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \mathbf{j} + \frac{\partial f}{\partial z} \mathbf{k} \end{aligned}$$

注意: 梯度处理的对象不是场, 而是一个标量函数

## 3 通量

(1) 定义

向量场  $u(x, y, z) = P(x, y, z)\mathbf{i} + Q(x, y, z)\mathbf{j} + R(x, y, z)\mathbf{k}$  场中某一【有向曲面一侧】的对  $u$  的面积分为通量



(2) 计算

$$\Phi = \iint_{\Sigma} P dy dz + Q dz dx + R dx dy$$

注意: 通量是标量!

## 4 环量

(1) 定义

向量场  $u(x, y, z) = P(x, y, z)\mathbf{i} + Q(x, y, z)\mathbf{j} + R(x, y, z)\mathbf{k}$  场中某一【封闭有向曲线  $l$ 】的沿一定方向对  $u$  的积分  $\oint l$  围成的区域为  $D$

(2) 计算公式

$$\Gamma = \oint_{\partial D} \vec{u} \cdot d\vec{r} = \oint_{\partial D} P dx + Q dy + R dz$$

注意: 环量为标量

## 5 散度

(1) 定义及条件

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

$P, Q, R$  都有一阶连续偏导, 各方向取导然后求和就是散度

(2) 计算公式

散度类似于向量点乘哈密顿算子

$$\text{div } \vec{u} = \bar{\nabla} \cdot \vec{u} = \frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z}$$

注意: 散度是标量

## 6 旋度

(1) 计算公式

$$\text{rot } \vec{u} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \partial/\partial x & \partial/\partial y & \partial/\partial z \\ P & Q & R \end{vmatrix}$$

注意: 旋度是向量

## 7 质心、转动惯量

(1) 质心内容

略

(2) 转动惯量

定义:

所谓转动惯量, 就是  $f(x, y, z)$  的密度乘以该点到转动轴的距离的平方的积分

公式

$$l: ax + by + cz + d = 0$$

$$|D|^2 = \left( \frac{|ax + by + cz + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}} \right)^2 = \frac{(ax + by + cz + d)^2}{a^2 + b^2 + c^2}$$

点到直线距离平方公式

通量	$\Phi$	$\int$ 向量场·面法向量 $\rightarrow$	标量
梯度	$\bar{\nabla} f(x, y, z)$	标量 $\rightarrow$	向量
环量	$\oint_{\partial D} \vec{u} \cdot d\vec{r}$	$\int$ 向量场·线切向量 $\rightarrow$	标量
旋度	$\text{rot } \vec{u}$	向量交叉求导行列式 $\rightarrow$	向量
散度	$\bar{\nabla} \cdot \vec{u}$	$\bar{\nabla}$ 向量场 $\rightarrow$	标量