高等数学知识点

王泠风

2024年10月04日

1 基础公式

1.1 不等式

$$|a \pm b| \le |a| + |b| \qquad ||a| - |b|| \le |a - b| \qquad \sqrt{ab} \le \frac{a + b}{2} \le \sqrt{\frac{a^2 + b^2}{2}}$$
$$\sin x \le x \le \tan x \qquad \frac{1}{1 + x} \le \ln\left(1 + \frac{1}{x}\right) \le \frac{1}{x} \qquad \ln\left(1 + x\right) \le x \le e^x - 1$$

1.2 三角函数

$$\tan\frac{x}{2} = \pm\sqrt{\frac{1-\cos x}{1+\cos x}} = \frac{1-\cos x}{\sin x}$$

$$\tan\frac{x}{2} = \pm\sqrt{\frac{1-\cos x}{2}}$$

$$\tan(\alpha+\beta) = \frac{\tan\alpha+\tan\beta}{1-\tan\alpha\tan\beta}$$

$$\sin x = \frac{2u}{1+u^2}$$

$$\cos\frac{x}{2} = \pm\sqrt{\frac{1+\cos x}{2}}$$

$$\tan(\alpha-\beta) = \frac{\tan\alpha-\tan\beta}{1+\tan\alpha\tan\beta}$$

$$\cos x = \frac{1-u^2}{1+u^2}$$

2 极限

2.1 两个重要极限

$$\lim_{x \to 0} \frac{\sin x}{x} = 1$$

$$\lim_{x \to \infty} \left(1 + \frac{1}{x} \right)^x = e$$

2.2 泰勒公式极限应用 $(x\rightarrow 0)$

$$\begin{aligned} \sin x &= x - \frac{x^3}{6} + o(x^3) \\ \tan x &= x + \frac{x^3}{3} + o(x^3) \\ \cos x &= 1 - \frac{x^2}{2} + \frac{x^4}{24} + o(x^4) \\ e^x &= 1 + x + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + o(x^3) \end{aligned} \qquad \begin{aligned} &\arcsin x = x + \frac{x^3}{6} + o(x^3) \\ &\arctan x = x - \frac{x^3}{3} + o(x^3) \\ &\ln(1+x) = x - \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} + o(x^3) \\ &(1+x)^a = 1 + ax + \frac{a(a-1)}{2!}x^2 + o(x^2) \end{aligned}$$

2.3 极限不存在

极限趋于无穷、只存在一个极限、左右极限不等、震荡不存在、函数无定义

2.4 求极限

极限转化为积分 (2017 年 16 题) $\lim_{x\to\infty}\sum_{k=1}^n\frac{k}{n^2}\ln(1+\frac{k}{n})$ 极限可能是积分的极限形式,转化为积分处理。

3 一元函数微分学

3.1 反函数导数

$$x'_{y} = \frac{1}{y'_{x}} \qquad \qquad x''_{yy} = \frac{-y''_{xx}}{(y'_{x})^{3}}$$

3.2 常用求导公式

$$(\sec x)' = \sec x \tan x \qquad (\arcsin x)' = \frac{1}{\sqrt{1 - x^2}}$$

$$(\csc x)' = -\csc x \cot x \qquad (\arccos x)' = -\frac{1}{\sqrt{1 - x^2}}$$

$$(\tan x)' = \sec^2 x \qquad (\arctan x)' = \frac{1}{1 + x^2}$$

$$(\cot x)' = -\csc^2 x \qquad (\arccos x)' = -\frac{1}{1 + x^2}$$

$$[\ln(x + \sqrt{x^2 + 1})]' = \frac{1}{\sqrt{x^2 + 1}} \qquad [\ln(x + \sqrt{x^2 - 1})]' = \frac{1}{\sqrt{x^2 - 1}}$$

3.3 中值定理

涉及函数的中值定理 : 有界与最值定理、介值定理、平均值定理、零点定理

涉及导数的中值定理 : 费马定理、罗尔定理、拉格朗日中值定理、柯西中值定理、泰勒公式。

3.3.1 罗尔定理

$$f'(x) + kf(x) \Rightarrow f(x)e^{kx}$$
 $[f^2(x)]' = 2f(x)f'(x)$ $[f(x)f'(x)]' = [f'(x)]^2 + f(x)f''(x)$

3.3.2 泰勒公式

泰勒原式

$$f(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{f''(x_0)}{2!}(x - x_0)^2 + \dots + \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!}(x - x_0)^n + \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!}(x - x_0)^{n+1}$$

泰勒展开式

$$e^{x} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^{n}}{n!} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \dots + \frac{x^{n}}{n!} + o(x^{n}) \quad (-\infty < x < +\infty)$$

$$\sin x = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^{n} \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!} = x - \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{5}}{5!} - \dots + (-1)^{n} \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!} + o(x^{2n+1}) \quad (-\infty < x < +\infty)$$

$$\cos x = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^{n} \frac{x^{2n}}{(2n)!} = 1 - \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{4}}{4!} - \dots + (-1)^{n} \frac{x^{2n}}{(2n)!} + o(x^{2n}) \quad (-\infty < x < +\infty)$$

$$\frac{1}{1-x} = \sum_{n=0}^{\infty} x^{n} = 1 + x + x^{2} + x^{3} + \dots + x^{n} + o(x^{n}) \quad (-1 < x < 1)$$

$$\frac{1}{1+x} = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^{n} x^{n} = 1 - x + x^{2} - x^{3} + \dots + (-1)^{n} x^{n} + o(x^{n}) \quad (-1 < x < 1)$$

$$\ln(1+x) = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^{n-1} \frac{x^{n}}{n} = x - \frac{x^{2}}{2} + \frac{x^{3}}{3} - \dots + (-1)^{n-1} \frac{x^{n}}{n} + o(x^{n}) \quad (-1 < x < 1)$$

$$(1+x)^{a} = 1 + ax + \frac{a(a-1)}{2!}x^{2} + \dots + \frac{a(a-1)\cdots(a-n+1)}{n!}x^{n} + o(x^{n})$$

$$\begin{cases} x \in (-1,1), & \exists a \leq -1, \\ x \in (-1,1], & \exists -1 < a < 0, \\ x \in [-1,1], & \exists a > 0 \, \exists a \notin \mathbb{N}_{+}, \\ x \in \mathbb{R}, & \exists a \in \mathbb{N}_{+}. \end{cases}$$

3.4 求导数

3.4.1 求高阶导数

归纳法

高阶求导公式

泰勒公式 (2017 年 9 题) 将 $f(x) = \frac{1}{1+x^2}$ 化为已知的泰勒展开式,再通过比较系数求出 $f^{(n)}(x_0)$ 。

4 一元函数积分学

4.1 常用积分公式

$$\int a^x dx = \frac{a^x}{\ln a} + C \qquad \qquad \int \frac{1}{a^2 + x^2} dx = \frac{1}{a} \arctan \frac{x}{a} + C \quad (a > 0)$$

$$\int \tan x dx = -\ln|\cos x| + C \qquad \qquad \int \frac{1}{\sqrt{a^2 - x^2}} dx = \arcsin \frac{x}{a} + C \quad (a > 0)$$

$$\int \cot x dx = \ln|\sin x| + C \qquad \qquad \int \frac{1}{\sqrt{x^2 + a^2}} dx = \ln\left(x + \sqrt{x^2 + a^2}\right) + C$$

$$\int \sec x dx = \ln|\sec x + \tan x| + C \qquad \qquad \int \frac{1}{\sqrt{x^2 - a^2}} dx = \ln\left|x + \sqrt{x^2 - a^2}\right| + C \quad (|x| > |a|)$$

$$\int \csc x dx = \ln|\csc x - \cot x| + C \qquad \qquad \int \frac{1}{x^2 - a^2} dx = \frac{1}{2a} \ln\left|\frac{x - a}{x + a}\right| + C$$

$$\int \tan^2 x dx = \tan x - x + C \qquad \qquad \int \cot^2 x dx = -\cot x - x + C$$

4.2 点火公式

$$\int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin^n x dx = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos^n x dx = \begin{cases} \frac{n-1}{n} \times \frac{n-3}{n-2} \times \dots \times \frac{2}{3} \times 1, & n$$
为大于1的奇数,
$$\frac{n-1}{n} \times \frac{n-3}{n-2} \times \dots \times \frac{1}{2} \times \frac{\pi}{2}, & n$$
为正偶数.

积分 0 到 π 和 0 到 2π 根据被积函数在被积区间的正负性判断是否为 0。

5 多元函数微分学

- 5.1 链式求导法则
- 5.2 隐函数求导法则

隐函数求导法则 1 当 F(x,y) = 0 时 $\frac{dy}{dx} = -\frac{F'_x}{F'_x}$

隐函数求导法则 2 当 F(x,y,z)=0 时 $\frac{\partial z}{\partial x}=-\frac{F_x'}{F_z'}\frac{\partial z}{\partial y}=-\frac{F_y'}{F_z'}$

- 5.3 二元函数的极值
- 5.3.1 无条件极值

二元函数取极值的充分条件 记
$$\begin{cases} f_{xx}''(x_0,y_0) = A, \\ f_{xy}''(x_0,y_0) = B, \quad \text{则} \ \Delta = AC - B^2 \end{cases} \begin{cases} >0 \Rightarrow \text{ 极值} \begin{cases} A < 0 \Rightarrow \text{ 极大值} \\ A > 0 \Rightarrow \text{ 极小值} \end{cases} \end{cases}$$

方法失效时通常不是极值,可利用极值定义通过举反例证明,常用反例为x=y、x=-y和y=0。

5.3.2 条件极值

求目标函数
$$u = f(x, y, z)$$
 在条件
$$\begin{cases} \varphi(x, y, z) = 0, \\ \psi(x, y, z) = 0 \end{cases}$$
 下的极值。

构造辅助函数
$$F(x, y, z, \lambda, \mu) = f(x, y, z) + \lambda \varphi(x, y, z) + \mu \psi(x, y, z)$$

$$\begin{cases} F'_{x} = f'_{x} + \lambda \varphi'_{x} + \mu \psi'_{x} = 0, \\ F'_{y} = f'_{y} + \lambda \varphi'_{y} + \mu \psi'_{y} = 0, \\ F'_{z} = f'_{z} + \lambda \varphi'_{z} + \mu \psi'_{z} = 0, \\ F'_{\lambda} = \varphi(x, y, z) = 0, \\ F'_{\mu} = \psi(x, y, z) = 0; \end{cases}$$

解得 x, y, z, λ, μ 的值,代入 f(x, y, z) 即可。

6 多元函数积分学

6.1 普通对称性和轮换对称性

普通对称性需要观察函数特征,轮换对称性一定成立,但只有在区域 D 轮换对称后不变的情况下才有化简的作用。

- 6.2 二重积分
- 6.2.1 直角坐标系
- 6.2.2 极坐标系
- 6.2.3 直角坐标系与极坐标系的转换

$$\begin{cases} x = r\cos\theta \\ y = r\sin\theta \end{cases}$$

- 6.3 三重积分
- 6.3.1 球坐标系

$$\iiint\limits_{\Omega} f(x,y,z) dx dy dz = \iiint\limits_{\Omega} f(r\sin\varphi\cos\theta,r\sin\varphi\sin\theta,r\cos\varphi) r^2\sin\varphi dr d\varphi d\theta$$

7 常微分方程

- 7.1 一阶微分方程
- 7.1.1 变量可分离型
- 7.1.2 可化为变量可分离型
- 7.1.3 一阶线性微分方程

方程结构 y' + p(x)y = q(x)

通解公式

$$y = e^{-\int p(x)dx} \left[\int e^{\int p(x)dx} \cdot q(x)dx + C \right]$$

7.1.4 伯努利方程

方程结构为 $y' + p(x)y = q(x)y^n$,令 $z = y^{1-n}$ 可推导出的结构为 z' + (1-n)p(x)z = (1-n)q(x) 即一个一 阶线性微分方程,求z然后代换为v。

7.2 二阶可降阶微分方程

7.2.1 v"=f(x,v')型(方程中不显含未知函数v)

令
$$y' = p(x)$$
, $y'' = p'$, 求 p 然后积分

7.2.2 y''=f(y,y') 型 (方程中不显含自变量 x)

令
$$y' = p$$
, $y'' = \frac{dp}{dy} \cdot p$, 求 p 然后积分

7.3 高阶线性微分方程

7.3.1 二阶常系数齐次线性微分方程

方程结构
$$y'' + py' + qy = 0$$

 $r^2 + pr + q = 0$ 求 $\Delta = p^2 - 4q$

$$\Delta > 0 \quad y = C_1 e^{r_1 x} + C_2 e^{r_2 x}$$

$$\Delta = 0 \quad y = (C_1 + C_2 x)e^{rx}$$

$$\Delta < 0$$
 $y = e^{\alpha x} (C_1 \cos \beta x + C_2 \sin \beta x)$

7.3.2 二阶常系数非齐次线性微分方程

方程结构 y'' + py' + qy = f(x)

程结构
$$y'' + py' + qy = f(x)$$

$$\begin{cases} e^{\alpha x} \mathbb{R} , & \text{ } \forall y = e^{\alpha x} Q_n(x) x^k \text{ , } \text{ } \exists f(x) = P_n(x) e^{\alpha x} \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} Q_n(x) x^k \text{ , } \text{ } \exists f(x) = P_n(x) e^{\alpha x} \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} Q_n(x) x^k \text{ , } \text{ } \exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_m(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} \left[Q_l^{(1)}(x) \cos \beta x + Q_l^{(2)}(x) \sin \beta x \right] x^k \text{ , } \end{cases}$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_m(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} \left[Q_l^{(1)}(x) \cos \beta x + Q_l^{(2)}(x) \sin \beta x \right] x^k \text{ , } \end{cases}$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_m(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} \left[Q_l^{(1)}(x) \cos \beta x + Q_l^{(2)}(x) \sin \beta x \right] x^k \text{ , } \end{cases}$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_m(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} \left[Q_l^{(1)}(x) \cos \beta x + Q_l^{(2)}(x) \sin \beta x \right] x^k \text{ , }$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_m(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} \left[Q_l^{(1)}(x) \cos \beta x + Q_l^{(2)}(x) \sin \beta x \right] x^k \text{ , }$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_m(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} \left[Q_l^{(1)}(x) \cos \beta x + Q_l^{(2)}(x) \sin \beta x \right] x^k \text{ , }$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_m(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} \left[Q_l^{(1)}(x) \cos \beta x + Q_l^{(2)}(x) \sin \beta x \right] x^k \text{ , }$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_m(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} \left[Q_l^{(1)}(x) \cos \beta x + Q_l^{(2)}(x) \sin \beta x \right] x^k \text{ , }$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_m(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} \left[P_n(x) \cos \beta x + Q_n(x) \cos \beta x \right] x^k \text{ , }$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_m(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} \left[P_n(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] x^k \text{ , }$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_n(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} \left[P_n(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] x^k \text{ , }$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_n(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] \text{ , } \forall y = e^{\alpha x} \left[P_n(x) \cos \beta x + P_n(x) \sin \beta x \right] x^k \text{ , }$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_n(x) \cos \beta x + P_n(x) \cos \beta x \right] \text{ , }$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_n(x) \cos \beta x + P_n(x) \cos \beta x \right] \text{ , }$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_n(x) \cos \beta x + P_n(x) \cos \beta x \right] \text{ , }$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_n(x) \cos \beta x + P_n(x) \cos \beta x \right] \text{ , }$$

$$\exists f(x) = e^{\alpha x} \left[P_n(x) \cos \beta x +$$

7.3.3 n 阶常系数齐次线性微分方程

7.3.4 欧拉方程

方程结构
$$x^2 \frac{d^2y}{dx^2} + px \frac{dy}{dx} + qy = f(x)$$

固定解法

当 x > 0 时 令 $x = e^t$ 方程化为

$$\frac{d^2y}{dt^2} + (p-1)\frac{dy}{dt} + qy = f(e^t)$$

即二阶常系数非齐次线性微分方程

当 x < 0 时 令 $x = -e^t$ 方程化为

$$\frac{d^2y}{dt^2} + (p-1)\frac{dy}{dt} + qy = f(-e^t)$$

即二阶常系数非齐次线性微分方程

- 8 无穷极数
- 8.1 极数敛散性判别
- 8.1.1 正项极数

收敛原则、比较判别法、比较判别法极限形式、比值判别法、根值判别法

8.1.2 交错级数

莱布尼茨判别法

8.1.3 任意项级数

绝对收敛

条件收敛

- 8.1.4 常用抽象数项极数敛散性 (p220)
- 8.1.5 常用极数的敛散性

- 8.2 幂级数
- 8.2.1 幂级数收敛域

阿贝尔定理

收敛域求法

8.2.2 幂级数求和函数

两个特殊的幂极数

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{x^n}{n} = -\ln(1-x) \ (-1 \le x < 1) \qquad \qquad \sum_{n=1}^{\infty} nx^{n-1} = \frac{1}{(1-x)^2} \ (-1 < x < 1)$$

- 8.2.3 函数展开为幂级数
- 8.3 傅里叶级数 (p233)
- 微积分几何应用
- 9.1 一元函数微分学
- 9.1.1 曲率半径

曲率公式

$$k = \frac{|y''|}{[1 + (y')^2]^{3/2}}$$

曲率半径公式

$$R = \frac{1}{k}$$

- 9.2 一元函数积分学
- 9.2.1 平面曲线弧长

直角坐标方程 $s = \int_a^b \sqrt{1 + [y'(x)]^2} dx$.

参数方程
$$s = \int_{\alpha}^{\beta} \sqrt{\left(\frac{dx}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dy}{dt}\right)^2} dt$$
.

极坐标方程 $s = \int_{\alpha}^{\beta} \sqrt{[r(\theta)]^2 + [r'(\theta)]^2} d\theta$.

9.2.2 旋转曲面的表面积

曲线 y = y(x) 绕 x 轴旋转一周所形成的旋转曲面表面积为 $S = 2\pi \int_a^b |y(x)| \sqrt{1 + [y'(x)^2]} dx$

- 9.3 多元函数的微分学
- 9.3.1 旋转曲面

: 曲线
$$\Gamma$$
 绕一条定直线旋转一周所形成的曲面。 曲线 Γ :
$$\begin{cases} F(x,y,z) = 0, \\ G(x,y,z) = 0 \end{cases}$$
 绕直线 L : $\frac{x-x_0}{m} = \frac{y-y_0}{n} = \frac{z-z_0}{p}$ 旋转一周所形成的曲面,求法如下:

构建方程组,方程组包括三部分,分别是:曲线公式、垂直、等距

在直线上取一点为 M_0 ,在曲线上取一点为 M_1 ,在 M_1 的纬圆(即 M_1 绕直线形成的圆)上取一点为 垂直: P , 则 M_1P 与直线垂直。

 M_0M_1 与 M_0P 等距。 等距:

解方程组保留 x,y,z 即可得旋转曲面方程。

- 9.3.2 空间曲线 (p265)
- 9.3.3 空间曲面 (p265)
- 9.3.4 方向导数和梯度

方向导数 $\frac{\partial \mathbf{u}}{\partial l} = \mathbf{u}_x'(P_0)\cos\alpha + \mathbf{u}_y'(P_0)\cos\beta + \mathbf{u}_z'(P_0)\cos\gamma$

梯度 $\operatorname{grad} u|_{P_0} = \left(\mathbf{u}_x'(P_0), \mathbf{u}_y'(P_0), \mathbf{u}_z'(P_0)\right)$

注: 梯度是一个向量,他的方向与是最大方向导数的方向,他的模是方向导数的最大值。

9.3.5 散度与旋度

散度
$$div\mathbf{A} = \frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z}$$

旋度
$$\mathbf{rotA} = \left| \begin{array}{ccc} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{array} \right|$$

9.4 多元函数积分学

9.4.1 第一型曲线积分

投影根本规则 $dL = \sqrt{(dx)^2 + (dy)^2}$

9.4.2 第一型曲面积分

投影根本规则 $dS = \sqrt{(dxdy)^2 + (dydz)^2 + (dzdx)^2}$

- 9.4.3 形心公式 (p282)
- 9.4.4 转动惯量 (p283)
- 9.4.5 引力 (p283)
- 9.4.6 第二型曲线积分 (平面)

格林公式 设平面有界闭区域 D 由分段光滑的曲线 L 围成,函数 P(x,y) 和 Q(x,y) 在 D 上连续可偏导,L 取 正向,则

$$\oint\limits_{L} P dx + Q dy = \iint\limits_{D} \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) d\sigma$$

L 取正向,即当一个人沿着 L 这个方向前进时,他的左手始终在 L 所围成的区域 D 内。

积分与路径无关
$$\Rightarrow \begin{cases} Pdx + Qdy, & \pounds f(x,y)$$
的全微分,
$$\oint\limits_L Pdx + Qdx = 0, & \mathbb{P} \frac{\partial Q}{\partial x} = \frac{\partial P}{\partial y}. \end{cases}$$

9.4.7 第二型曲面积分

基本公式

$$\frac{dydz}{\cos\alpha} = \frac{dzdx}{\cos\beta} = \frac{dxdy}{\cos\gamma} \qquad \qquad \iint\limits_{\Sigma} R(x,y,z)dxdy = \pm\iint\limits_{D_{xy}} R[x,y,z(x,y)]dxdy$$

高斯公式 设空间有界闭区域 Ω 由分片光滑的闭曲面 Σ 围成,P(x,y,z) , Q(x,y,z) , R(x,y,z) 在 Ω 上具有一阶连续偏导数, Σ 取外侧,则

$$\iint\limits_{\Sigma} P dy dz + Q dz dx + R dx dy = \iiint\limits_{\Omega} \left(\frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z} \right) dV$$

9.4.8 第二型曲线积分(空间)

斯托克斯公式 设 Ω 为空间某区域, Σ 为 Ω 内的分片光滑有向曲面片, Γ 为逐段光滑的 Ω 的边界,它的方向与 Σ 的法向量成右手系,函数 P(x,y,z) , Q(x,y,z) , R(x,y,z) 在 Ω 上具有一阶连续偏导数,则

$$\oint_{\Gamma} P dx + Q dy + R dz = \iint_{\Sigma} \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{vmatrix} dS$$