# 微积分II期末复习 by zjuatri

## 级数

## 级数敛散性

### p级数的敛散性

p级数  $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n}$  在p>1时收敛, $p\leq 1$ 的时候发散可以通过积分证明。此处不证

### 数项级数的基本性质

- 1. 线性运算法则 (比较显然)
- 2. 改变一个级数的有限项不影响级数的敛散性
- 3. 若级数 $\sum_{n=1}^{\infty}u_n$ 收敛,则在级数中任意添加括号得到的新级数也收敛且其和不变
- 4. 若级数 $\displaystyle\sum_{n=1}^{\infty}u_n$ 收敛,则 $\displaystyle\lim_{n o\infty}u_n=0$

### 比较判别法

设
$$\sum_{n=1}^\infty u_n,\sum_{n=1}^\infty v_n$$
均为**正项**级数,且 $u_n\leq v_n(n=1,2,3,...)$ 
(1)若 $\sum_{n=1}^\infty v_n$ 收敛,则 $\sum_{n=1}^\infty u_n$ 收敛

(2) 若
$$\sum_{n=1}^{n=1} u_n$$
发散,则 $\sum_{n=1}^{n=1} v_n$ 发散

## 比较判别法的极限形式

设
$$\sum_{n=1}^{\infty}u_n,\sum_{n=1}^{\infty}v_n$$
均为**正项**级数,且

$$\lim_{n o \infty} rac{u_n}{v_n} = l$$

(1) 当
$$0 < l < +\infty$$
时,两个级数的敛散性相同

(2) 当
$$l=0$$
时,若 $\displaystyle\sum_{n=1}^{\infty}v_n$ 收敛,则 $\displaystyle\sum_{n=1}^{\infty}u_n$ 收敛

(3) 当
$$l=+\infty$$
时,若 $\displaystyle\sum_{n=1}^{\infty}v_n$ 发散,则 $\displaystyle\sum_{n=1}^{\infty}u_n$ 发散

### 比值判别法

设
$$\sum_{n=1}^{\infty}u_n$$
是**正项**级数,并且

$$\lim_{n o\infty}rac{u_{n+1}}{u_n}=\gamma$$

(1) 当 $\gamma$  < 1时,级数收敛

(2) 当 $\gamma > 1$ 时,级数发散

(3) 当 $\gamma = 1$ 时,本判别法失效

### 根值判别法

设
$$\sum_{n=1}^{\infty}u_n$$
是**正项**级数,且

$$\lim_{n o\infty}\sqrt[n]{u_n}=\gamma$$

(1) 当 $\gamma$  < 1时,级数收敛

(2) 当 $\gamma > 1$ 时,级数发散

(3) 当 $\gamma = 1$ 时,本判别法失效

### 积分判别法

设
$$f(x)$$
在 $[1,+\infty]$ 上是非负且递减的连续函数,记 $u_n=f(n), n=1,2,3$ …则级数 $\sum_{n=1}^\infty u_n$ 与反常积分 $\int_1^{+\infty} f(x)dx$ 的敛散性相同

### 绝对收敛与条件收敛

如果
$$\displaystyle\sum_{n=1}^{\infty}|u_n|$$
收敛,则 $\displaystyle\sum_{n=1}^{\infty}u_n$ 也收敛

(1) 如果
$$\displaystyle\sum_{n=1}^{\infty}|u_n|$$
收敛,则称 $\displaystyle\sum_{n=1}^{\infty}u_n$ **绝对收敛**

(1) 如果
$$\sum_{n=1}^{\infty}|u_n|$$
收敛,则称 $\sum_{n=1}^{\infty}u_n$ 绝对收敛 (2) 如果 $\sum_{n=1}^{\infty}|u_n|$ 发散,但 $\sum_{n=1}^{\infty}u_n$ 收敛,则称 $\sum_{n=1}^{\infty}u_n$ 条件收敛

## 绝对值的比值判别法

设
$$\sum_{n=1}^{\infty} u_n$$
是一般级数,并且

$$\lim_{n\to\infty}\frac{|u_{n+1}|}{|u_n|}=\gamma$$

(1) 当 $\gamma$  < 1时,级数绝对收敛

(2) 当 $\gamma > 1$ 时,级数发散

(3) 当 $\gamma = 1$ 时,本判别法失效

### 绝对值的根值判别法

设
$$\sum_{n=1}^{\infty} u_n$$
是一般级数,且

$$\lim_{n o\infty}\sqrt[n]{|u_n|}=\gamma$$

(1) 当 $\gamma$  < 1时,级数绝对收敛

(2) 当 $\gamma > 1$ 时,级数发散

(3) 当 $\gamma = 1$ 时,本判别法失效

### 莱布尼兹定理

若交错级数 $\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^{n-1} u_n$ 满足下列条件:

(1) 
$$u_1 \ge u_2 \ge u_3 \ge ...$$

$$\lim_{n\to\infty}u_n=0$$

(2) 
$$\lim_{n o\infty}u_n=0$$
 则 $\sum_{n=1}^{\infty}(-1)^{n-1}u_n$ 收敛且它的和 $S\leq u_1$ 

## 幂级数

### 阿贝尔定理

如果级数 $\sum_{n=0}^{\infty}a_nx^n$ 当 $x=x_0(x_0
eq 0)$ 时收敛,那么适合不等式 $|x|<|x_0|$ 的一切x使该幂级数绝对收敛。

反之,如果级数 $\sum_{n=0}^{\infty}a_nx^n$ 当 $x=x_0(x_0\neq 0)$ 时发散,那么适合不等式 $|x|>|x_0|$ 的一切x使该幂级数发散。

设 $x_0$ 使幂级数收敛,则根据级数收敛的必要条件,有

$$\lim_{n o\infty}a_nx_0^n=0$$

于是存在一个常数M, 使得

$$|a_n x_0^n| \leq M(n=0,1,2,...)$$

则
$$|a_nx^n|=\left|a_nx_0^n\cdot rac{x^n}{x_0^n}
ight|\leq M\left|rac{x}{x_0}
ight|^n$$
 当 $|x|<|x_0|$ 时级数 $\sum_{n=0}^{\infty}M\left|rac{x}{x_0}
ight|^n$ 收敛,所以级数 $\sum_{n=0}^{\infty}a_nx^n$ 收敛。

定理的后半部分用反证法即可。设级数  $\sum_{n=0}^{\infty}a_nx^n$  当 $x=x_0$  时发散且存在 $x_1$  使得  $|x_1|>|x_0|$  且使级数收敛,则由定理前半部分可知  $|x|<|x_1|$  的 一切x使该幂级数绝对收敛.即 $x_0$ 使幂级数绝对收敛,矛盾。

### 收敛半径, 收敛区间和收敛域

1. 收敛半径: 使幂级数收敛的所有收敛点的上确界

2. 收敛区间:设收敛半径为R,则收敛区间为(-R,R)

3. 收敛域:收敛区间与收敛端点的并集

#### 柯西-阿达马公式

设幂级数
$$\sum_{n=0}^{\infty}a_nx^n$$
,若

$$\lim_{n o\infty}rac{|a_n|}{|a_{n+1}|}=R$$

(1) 当
$$0 < R < +\infty$$
时,级数 $\displaystyle \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$ 在 $(-R,R)$ 内绝对收敛,当 $|x| > R$ 时发散

(2) 当
$$R=0$$
时,级数 $\displaystyle\sum_{n=0}^{\infty}a_nx^n$ 仅在 $x=0$ 处收敛,在 $x\neq 0$ 时发散 (3) 当 $R=+\infty$ 时,级数 $\displaystyle\sum_{n=0}^{\infty}a_nx^n$ 在 $R$ 上绝对收敛

(3) 当
$$R=+\infty$$
时,级数 $\displaystyle\sum_{n=0}^{\infty}a_{n}x^{n}$ 在 $R$ 上绝对收敛

### 根值公式

设幂级数
$$\displaystyle\sum_{n=0}^{\infty}a_{n}x^{n}$$
,若

$$\lim_{n o\infty}rac{1}{\sqrt[n]{|a_n|}}=R$$

(1) 当
$$0 < R < +\infty$$
时,级数 $\displaystyle \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$ 在 $(-R,R)$ 内绝对收敛,当 $|x| > R$ 时发散

(2) 当
$$R=0$$
时,级数 $\displaystyle\sum_{n=0}^{\infty}a_nx^n$ 仅在 $x=0$ 处收敛,在 $x\neq 0$ 时发散  
(3) 当 $R=+\infty$ 时,级数 $\displaystyle\sum_{n=0}^{\infty}a_nx^n$ 在 $R$ 上绝对收敛

(3) 当
$$R=+\infty$$
时,级数 $\displaystyle\sum_{n=0}^{\infty}a_{n}x^{n}$ 在 $R$ 上绝对收敛

### 常见的麦克劳林展开

$$1.\frac{1}{1-x} = \sum_{n=0}^{\infty} x^n, |x| < 1$$

### 性质

若幂级数 $\sum_{n=0}^{\infty}a_{n}x^{n}$ 的收敛半径为R(>0),则

- (1) 级数在收敛域上的和函数S(x)是连续函数
- (2) 幂级数在(-R,R)上逐项可微,微分后得到的幂级数与原级数有相同的收敛半径
- (3) 幂级数在(-R,R)上逐项可积,积分后得到的幂级数与原级数有相同的收敛半径

## 傅里叶级数

#### 周期函数的傅里叶展开

(狄利克雷定理) 如果f(x)是以T=2l为周期的周期函数,且f(x)在[-l,l]上逐段光滑,那么f(x)的傅里叶级数在任意点x处都收敛,并且收 敛于f(x)在该点左右极限的平均值。

$$rac{a_0}{2}+\sum_{n=1}^{\infty}\left(a_n\cosrac{n\pi x}{l}+b_n\sinrac{n\pi x}{l}
ight)=S(x)=rac{f(x-0)+f(x+0)}{2}, x\in R$$

其中

$$a_n=rac{1}{l}\int_{-l}^l f(x)\cosrac{n\pi x}{l}dx, n=0,1,2,...$$

$$b_n = rac{1}{l} \int_{-l}^{l} f(x) \sin rac{n \pi x}{l} dx, n = 1, 2, 3, ...$$

## [-l,l]上的傅里叶展开

$$rac{a_0}{2}+\sum_{n=1}^{\infty}\left(a_n\cosrac{n\pi x}{l}+b_n\sinrac{n\pi x}{l}
ight)=S(x)=rac{f(x-0)+f(x+0)}{2}, x\in(-l,l)$$

其中

$$a_n=rac{1}{l}\int_{-l}^l f(x)\cosrac{n\pi x}{l}dx, n=0,1,2,...$$

$$b_n=rac{1}{l}\int_{-l}^lf(x)\sinrac{n\pi x}{l}dx, n=1,2,3,...$$

## [0,l]上的傅里叶展开

1. 奇延拓 (正弦展开)

$$F(x) = egin{cases} f(x), 0 < x \leq l \ 0, x = 0 \ -f(-x), -l \leq x < 0 \end{cases}$$

对其进行傅里叶展开 f(x)在[0,l]上的正弦展开为

$$\sum_{n=1}^\infty b_n\sinrac{n\pi x}{l}=S(x)=rac{f(x-0)+f(x+0)}{2}, x\in(0,l)$$

其中

$$b_n=rac{2}{l}\int_0^lf(x)\sinrac{n\pi x}{l}dx, n=1,2,3,...$$

2. 偶延拓(余弦展开)

$$F(x) = \begin{cases} f(x), 0 \le x \le l \\ f(-x), -l \le x \le 0 \end{cases}$$

对其进行傅里叶展开 f(x)在[0,l]上的余弦展开为

$$rac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \cos rac{n\pi x}{l} = S(x) = rac{f(x-0) + f(x+0)}{2}, x \in (0,l)$$

其中

$$a_n = rac{2}{l} \int_0^l f(x) \cos rac{n \pi x}{l} dx, n = 0, 1, 2, ...$$

### 重要结论

- 1.  $cosn\pi = (-1)^n$
- 2. 点火公式

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

## 矢量代数

## 矢量积

结合律

$$m(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) = (m\mathbf{a}) \times \mathbf{b} = \mathbf{a} \times (m\mathbf{b})$$

分配率

$$\mathbf{a} \times (\mathbf{b} + \mathbf{c}) = \mathbf{a} \times \mathbf{b} + \mathbf{a} \times \mathbf{c}$$
  
 $(\mathbf{a} + \mathbf{b}) \times \mathbf{c} = \mathbf{a} \times \mathbf{c} + \mathbf{b} \times \mathbf{c}$ 

## 混合积

### 平行六面体的体积

起点相同的矢量a, b, c所确定的平行六面体体积为

$$|\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c})|$$

### 三矢量共面

三矢量a,b,c共面的充要条件是他们的混合积

$$\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = 0$$

其实可以视作上面的特例。

#### 改变顺序的结果

1. 顺次轮换,混合积不变,即

$$\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = \mathbf{b} \cdot (\mathbf{c} \times \mathbf{a}) = \mathbf{c} \cdot (\mathbf{a} \times \mathbf{b})$$

2. 任意对调两矢量顺序,符号相反,即

$$\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = -\mathbf{a} \cdot (\mathbf{c} \times \mathbf{b})$$

$$\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = -\mathbf{b} \cdot (\mathbf{a} \times \mathbf{c})$$

$$\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = -\mathbf{c} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{a})$$

## 二重矢积

$$\mathbf{a} \times (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = (\mathbf{a} \cdot \mathbf{c})\mathbf{b} - (\mathbf{c} \cdot \mathbf{b})\mathbf{a}$$

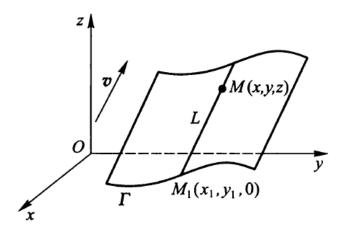
## 空间解析几何

## 球面方程

$$(x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 + (z-z_0)^2 = R^2$$

## 柱面方程

由一条动直线L沿一定曲线 $\Gamma$ 平行移动形成的曲面,称为**柱面**.并称动直线L为该柱面的**母线**,称定曲面 $\Gamma$ 为该柱面的准线



以Oxy平面的曲线 $\Gamma: F(x,y)=0$ 为准线,母线L的方向矢量为 $\mathbf{v}=a\mathbf{i}+b\mathbf{j}+c\mathbf{k}(c\neq0)$ 的柱面方程为

$$F(x - \frac{a}{c}z, y - \frac{b}{c}z) = 0$$

证明:

设M(x,y,z)是柱面上一点,过M的母线与准线交于点 $M_1$ (如上图), $\overrightarrow{M_1M}//\mathbf{v}$ ,记 $\overrightarrow{M_1M}=m\mathbf{v}$ 。而

$$\overrightarrow{M_1M} = (x-x_1)\mathbf{i} + (y-y_1)\mathbf{j} + (z-0)\mathbf{k}$$

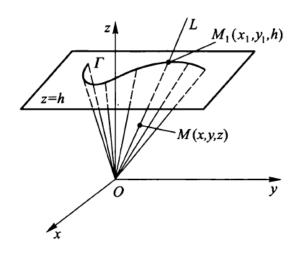
可知 $x - x_1 = ma, y - y_1 = mb, z - 0 = mc$ , 消去m

$$x_1=x-rac{a}{c}z, y_1=y-rac{b}{c}z$$

由
$$F(x_1,y_1)=0$$
  
知柱面方程为 $F(x-rac{a}{c}z,y-rac{b}{c}z)=0$ 

## 锥面方程

过空间一定点O的动直线L,沿空间曲线 $\Gamma$  (不过定点O)移动所生成的曲线称为**锥面**,其中动直线L称为该锥面的**母线**,曲线 $\Gamma$ 称为该锥面的**准 线**,定点O称为该锥面的**顶点**。



以z=h(h 
eq 0)平面上的曲线 $\Gamma: F(x,y)=0$ 为准线,以原点为顶点的锥面方程为

$$F(\frac{h}{z}x, \frac{h}{z}y) = 0$$

证明:

显然 $\overrightarrow{OM}$ 与 $\overrightarrow{OM_1}$ 共线,即 $\overrightarrow{OM_1}=m\overrightarrow{OM}$ 

$$x_1 = mx, y_1 = my, h = mz$$

消去m,得到 $x_1=rac{h}{z}x,y_1=rac{h}{z}y$  而 $F(x_1,y_1)=0$  即曲面方程为 $F(rac{h}{z}x,rac{h}{z}y)=0$ 

## 旋转曲面方程

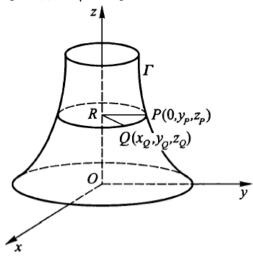
一曲线 $\Gamma$ 绕一定直线L旋转生成的曲面叫做**旋转曲面**,其中定直线L称为该旋转曲面的轴

### 平面上的曲线∑绕坐标轴旋转所得的曲面方程

Oyz平面上的曲线 $\Gamma: F(y,z) = 0$ 绕Oz轴旋转一周得到的旋转曲面方程为

$$F(\pm\sqrt{x^2+y^2},z)=0$$

先写出平面上的曲线方程,然后根据轴决定替换其中哪个未知量,如本例中通过Oyz平面确定了曲线的方程应为F(y,z)=0,然后根据Oz轴确定y应被替换成 $\sqrt{x^2+y^2}$ 



证明:

设 $P(0,y_P,z_P)$ 是曲线 $\Gamma$ 上任意一点,当曲线 $\Gamma$ 绕Oz轴旋转一周时,点P的轨迹是一个圆,记圆心为R.设 $Q(x_Q,y_Q,z_Q)$ 是这个圆上任意一点,则 $z_P=z_Q$ .

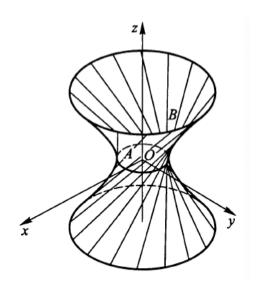
$$\mid y_P\mid \ =PR=QR=\sqrt{x_Q^2+y_Q^2}$$

将
$$y_P=\pm\sqrt{x_Q^2+y_Q^2},z_P=z_Q$$
代入 $F(y_P,z_P)=0$ 得到曲面方程 $F(\pm\sqrt{x^2+y^2},z)=0$ 

### 空间中任意直线绕坐标轴旋转所得的曲面方程

直线
$$\Gamma egin{cases} x = x(t) \\ y = y(t)$$
 绕 $Oz$ 轴旋转生成的曲面方程为  $z = z(t)$ 

$$x^2 + y^2 = [x(z^{-1}(z))]^2 + [y(z^{-1}(z))]^2$$



证明:

设M(x,y,z)为所求曲面上的任一点,则M必是直线 $\Gamma$ 上某个点 $M_1(x_1,y_1,z_1)$ 绕Oz轴旋转某个角度得到的,即

$$egin{cases} x_1 = x(t_1) \ y_1 = y(t_1) \ z_1 = z(t_1) \end{cases}$$

且
$$z=z_1, x^2+y^2=x_1^2+y_1^2$$
  
由 $z=z(t_1)$ ,知 $t_1=z^{-1}(z)$ 则

$$x_1 = x[z^{-1}(z)], y_1 = y[z^{-1}(z)]$$

所以旋转曲面方程为

$$x^2 + y^2 = [x(z^{-1}(z))]^2 + [y(z^{-1}(z))]^2$$

## 矢值函数的导数

矢值函数 $\mathbf{r}(t) = x(t)\mathbf{i} + y(t)\mathbf{j} + z(t)\mathbf{k}$ 其导数 $\mathbf{r}'(t) = x'(t)\mathbf{i} + y'(t)\mathbf{j} + z'(t)\mathbf{k}$ ,显然是平行于该点切线的矢量,也称为切矢量。

## 曲线的切线和法平面

由上知切线的方向矢量为(x'(t), y'(t), z'(t))所以 $P_0(x(t_0),y(t_0),z(t_0))$ 处曲线的切线为

$$rac{x-x_0}{x'(t_0)} = rac{y-y_0}{y'(t_0)} = rac{z-z_0}{z'(t_0)}$$

与该直线垂直的平面称为曲线在 $P_0$ 处的法平面

$$x'(t_0)(x-x_0) + y'(t_0)(y-y_0) + z'(t_0)(z-z_0) = 0$$

## 曲面的切平面和法线

若曲面方程为F(x,y,z)=0曲面在 $(x_0, y_0, z_0)$ 点的切平面

$$F'_x(x_0,y_0,z_0)(x-x_0)+F'_y(x_0,y_0,z_0)(y-y_0)+F'_z(x_0,y_0,z_0)(z-z_0)=0$$

切平面的法矢量即曲面在该点的法线

$$\frac{x-x_0}{F_x'(x_0,y_0,z_0)} = \frac{y-y_0}{F_y'(x_0,y_0,z_0)} = \frac{z-z_0}{F_z'(x_0,y_0,z_0)}$$

已知函数g(u,v)存在连续的一阶偏导数 $\dfrac{\partial g}{\partial u},\dfrac{\partial g}{\partial v}$ ,且 $orall (u,v)\in\mathbb{R}^2, g_1'(u,v)+2g_2'(u,v)
eq 0$ ,函数 $z=z(x,y),x,y\in\mathscr{O}$ 由方程g(x-y)z,y-2z)=0决定

(1)证明: 
$$orall (x,y) \in \mathscr{O}, rac{\partial z(x,y)}{\partial x} + 2rac{\partial z(x,y)}{\partial y} = 1$$

(2)证明: 曲面q(x-z,y-2z)=0上的每一点处的切平面的法向量都垂直于向量l=i+2j+k

(1)
$$g(x-z,y-2z)=0$$
式子两端分别对 $x,y$ 求导 可得 
$$\begin{cases} g_1'\cdot(1-\frac{\partial z}{\partial x})+g_2'\cdot(-2\frac{\partial z}{\partial x})=0 \\ g_1'\cdot(\frac{\partial z}{\partial y})+g_2'(1-\frac{2\partial z}{\partial y})=0 \end{cases}$$
可解得 
$$\frac{\partial z}{\partial x}=\frac{g_1'}{g_1'+2g_2'}, \frac{\partial z}{\partial y}=\frac{g_2'}{g_1'+2g_2'}$$
代入即证。

(2)由(1)可知曲面
$$g(x-z,y-2z)=0$$
在任意点处的法向量为 $\mathbf{n}=\left(rac{g_1'}{g_1'+2g_2'},rac{g_2'}{g_1'+2g_2'},-1
ight)$ , $\mathbf{n}\cdot\mathbf{l}=0$ 可知垂直

## 多元函数微分学

## 多元函数的极限与连续性

若累次极限  $\lim_{x \to x_0} \lim_{y \to y_0} f(x,y)$ ,  $\lim_{y \to y_0} \lim_{x \to x_0} f(x,y)$ 与二重极限  $\lim_{(x,y) \to (x_0,y_0)} f(x,y)$ 都存在,则三者相等。

(2023 T5)求极限
$$\lim_{(x,y) o (0,0)} x^2 y \ln(x^2 + y^2)$$

解:

实际上,取y=0,我们会发现这个极限与 $\lim_{x\to 0}x^2\ln x^2=0$ 相等,但是我们无法确定该极限存在,所以不能直接给出答案。 这种题目的通用做法是夹逼定理,为了去除正负的影响我们先取绝对值,也就是说我们需要证明

$$\lim_{(x,y) o (0,0)} |x^2y\ln(x^2+y^2)| = 0$$

我们想着化成 $\lim_{x\to 0} x \ln x$ 的类似形式,因此有

$$|0 \le |x^2y\ln(x^2+y^2)| \le |x|\left|rac{x^2+y^2}{2}\ln(x^2+y^2)
ight|$$

$$\lim_{(x,y) o (0.0)} |x| \left| rac{x^2 + y^2}{2} \ln(x^2 + y^2) 
ight| = 0 \cdot 0 = 0$$

由夹逼定理,知

$$\lim_{(x,y) o (0,0)} |x^2y \ln(x^2+y^2)| = 0$$

也即

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} x^2y \ln(x^2+y^2) = 0$$

## 偏导数

若函数z=f(x,y)的二阶偏导数 $f''_{xy}(x,y), f''_{yx}(x,y)$ 都在点 $P_0$ 处连续,则 $f''_{xy}(x_0,y_0)=f''_{yx}(x_0,y_0)$ 很多时候会写作

$$\frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 z}{\partial y \partial x}$$

## 全微分

若二元函数z=f(x,y)在点(x,y)处的**全增量** $\Delta z=f(x+\Delta x,y+\Delta y)-f(x,y)$ 可以表示为

$$\Delta z = A\Delta x + B\Delta y + o(\rho)(\rho = \sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2} \rightarrow 0)$$

其中A,B与变量x,y的增量 $\Delta x,\Delta y$ 无关,而仅与x,y有关,则称函数f(x,y)在点(x,y)处可微。其中

$$dz = A\Delta x + B\Delta y$$

称为函数f(x,y)在点(x,y)处的**全微分**,其中

$$A=f_x^\prime(x,y), B=f_y^\prime(x,y)$$

(2023 T7)设函数 $f(x)=egin{cases} \sqrt{|xy|}\sin\ln(x^2+y^2),(x,y)
eq (0,0) \\ 0,(x,y)=(0,0) \end{cases}$ ,求 $f_x'(0,0),f_y'(0,0)$ ,讨论f在点(0,0)处的可微性解:

$$f_x'(0,0) = \lim_{x \to 0} \frac{f(x,0) - f(0,0)}{x} = \frac{0-0}{x} = 0$$

$$f_y'(0,0) = \lim_{y o 0} rac{f(0,y) - f(0,0)}{y} = rac{0-0}{y} = 0$$

要验证函数在此点是否可微,**只需看极限**  $\lim_{\Delta z \to 0 \atop \Delta y \to 0} \frac{\Delta z - (A\Delta x + B\Delta y)}{\rho}$ **是否为0.** 

$$\lim_{\Delta x \to 0 \atop \Delta y \to 0} \frac{\Delta z - (A\Delta x + B\Delta y)}{\rho} = \lim_{\Delta x \to 0 \atop \Delta y \to 0} \frac{f(\Delta x, \Delta y) - f(0,0) - f_x'(0,0)\Delta x - f_y'(0,0)\Delta y}{\sqrt{(\Delta)x^2 + (\Delta y)^2}} = \lim_{\Delta x \to 0 \atop \Delta y \to 0} \frac{\sqrt{|\Delta x\Delta y|} \sin\ln((\Delta x)^2 + (\Delta y)^2)}{\sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2}}$$

若该极限存在,取y=x的方向趋于(0,0)点

$$\lim_{\Delta x \to 0 \atop \Delta y \to 0} \frac{\sqrt{|\Delta x \Delta y|} \sin \ln ((\Delta x)^2 + (\Delta y)^2)}{\sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2}} = \lim_{\Delta x \to 0 \atop \Delta y \to \Delta x} \frac{\sqrt{|\Delta x \Delta y|} \sin \ln ((\Delta x)^2 + (\Delta y)^2)}{\sqrt{(\Delta x)^2 + (\Delta y)^2}} = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{\sin \ln 2(\Delta x)^2}{\sqrt{2}}$$

极限不存在,因此不可微。

## 复合函数的偏导数

若函数 $u=\varphi(x,y),v=\psi(x,y)$ 在点(x,y)处的偏导数都存在,z=f(u,v)在点 $(u,v)=(\varphi(x,y),\psi(x,y))$ 处可微,则复合函数 $z=f[\phi(x,y),\psi(x,y)]$ 在点(x,y)处的偏导数存在

$$\frac{\partial z}{\partial x} = \frac{\partial z}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial z}{\partial v} \cdot \frac{\partial v}{\partial x}$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = \frac{\partial z}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial z}{\partial v} \cdot \frac{\partial v}{\partial y}$$

为简便起见,约定 $f_1'$ 表示对第一个中间变量求偏导, $f_2'$ 表示对第二个中间变量求偏导,而 $f_{12}''$ 表示先对第一个中间变量求偏导,再对第二个中间变量求偏导。

$$f_{12}''=f_{21}''$$

(2023 T8)

设u=f(x,y)有连续的二阶偏导数,引用新的自变量s=x+y, t=x-y化简方程

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} - \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + 2\frac{\partial u}{\partial x} + 2\frac{\partial u}{\partial y} = 0$$

解:

$$\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial u}{\partial s} \cdot \frac{\partial s}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial t} \cdot \frac{\partial t}{\partial x} = \frac{\partial u}{\partial s} + \frac{\partial u}{\partial t}$$

$$\frac{\partial u}{\partial y} = \frac{\partial u}{\partial s} \cdot \frac{\partial s}{\partial y} + \frac{\partial u}{\partial t} \cdot \frac{\partial t}{\partial y} = \frac{\partial u}{\partial s} - \frac{\partial u}{\partial t}$$

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial x}(\frac{\partial u}{\partial x}) = \frac{\partial}{\partial s}(\frac{\partial u}{\partial x}) \cdot \frac{\partial s}{\partial x} + \frac{\partial}{\partial t}(\frac{\partial u}{\partial x}) \cdot \frac{\partial t}{\partial x} = \frac{\partial}{\partial s}(\frac{\partial u}{\partial x}) + \frac{\partial}{\partial t}(\frac{\partial u}{\partial x}) = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t \partial s} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} + 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} + 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t \partial s} = \frac{\partial^2 u}{\partial s} + 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t \partial s} = \frac{\partial^2 u}{\partial s} + 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t \partial s} = \frac{\partial^2 u}{\partial s} + 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} = \frac{\partial^2 u}{\partial s} + 2\frac{\partial^2 u}{\partial s} + 2\frac{\partial^2 u}{\partial s} + 2\frac{\partial^2 u}{\partial s} = \frac{\partial^2 u}{\partial s} + 2\frac{\partial^2 u}{\partial s} = \frac{\partial^2 u}{\partial s} + 2\frac{\partial^2 u}{\partial s} +$$

$$\frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = \frac{\partial}{\partial y}(\frac{\partial u}{\partial y}) = \frac{\partial}{\partial s}(\frac{\partial u}{\partial y}) \cdot \frac{\partial s}{\partial y} + \frac{\partial}{\partial t}(\frac{\partial u}{\partial y}) \cdot \frac{\partial t}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial s}(\frac{\partial u}{\partial y}) - \frac{\partial}{\partial t}(\frac{\partial u}{\partial y}) = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - \frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} - \frac{\partial^2 u}{\partial t \partial s} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial s^2} - 2\frac{\partial^2 u}{\partial s$$

全部代入原方程得到

$$\frac{\partial^2 u}{\partial s \partial t} + \frac{\partial u}{\partial s} = 0$$

## 复合函数的全微分

多元函数具有一阶微分形式不变性。 若以x,y为自变量的函数z=f(x,y)可微,则有

$$dz = \frac{\partial z}{\partial x} dx + \frac{\partial z}{\partial y} dy$$

若以s,t为自变量的函数z=f(x,y)和x=x(s,t),y=y(s,t)都有连续的偏导数,则z可微,且

$$dz = rac{\partial z}{\partial s} ds + rac{\partial z}{\partial t} dt$$

$$dz = \frac{\partial z}{\partial x} dx + \frac{\partial z}{\partial y} dy$$

## 方向导数

若函数u在点 $P_0(x_0,y_0,z_0)$ 处可微,则u在店 $P_0$ 处的沿l方向导数为

$$\left. \frac{\partial u}{\partial \mathbf{l}} \right|_{P_0} = \left( \frac{\partial u}{\partial x} \Big|_{P_0} + \frac{\partial u}{\partial y} \Big|_{P_0} + \frac{\partial u}{\partial z} \Big|_{P_0} \right) \cdot \mathbf{e}_l$$

其中 $e_l$ 是方向l上的单位矢量

(2022 T8)设函数
$$f(x) = \begin{cases} \dfrac{xy}{\sqrt{x^2+y^2}}, (x,y) \neq (0,0) \\ 0, (x,y) = (0,0) \end{cases}$$
,求 $f$ 在 $(0,0)$ 的方向导数

解:

由方向导数的定义, 
$$\left. \frac{\partial f}{\partial \mathbf{l}} \right|_{(0,0)} = \lim_{
ho \to 0^+} \frac{f(\Delta x, \Delta y) - f(0,0)}{
ho} = \lim_{
ho \to 0^+} \frac{f(
ho \cos \alpha, \rho \sin \alpha)}{
ho} = \lim_{
ho \to 0^+} \frac{\frac{\rho \cos \alpha \cdot \rho \sin \alpha}{\sqrt{
ho^2}}}{
ho} = \cos \alpha \sin \alpha$$

## 多元函数极值

#### 极值的必要条件

$$f_x^\prime(x_0,y_0)=0, f_y^\prime(x_0,y_0)=0$$

若满足上式则称 $(x_0, y_0)$ 为f的稳定点或驻点

#### 极值的充分条件

如果
$$f_x'(x_0,y_0)=0, f_y'(x_0,y_0)=0$$
,记 $A=f_{xx}''(x_0,y_0), B=f_{xy}''(x_0,y_0), C=f_{yy}''(x_0,y_0)$ 

- 1. 当 $B^2-AC<0$ 时, $f(x_0,y_0)$ 一定为极值,且A(或者C)>0时为极小值,反之为极大值
- 2. 当 $B^2 AC > 0$ 时不是极值
- 3. 当 $B^2 AC = 0$ 不能确定是不是极值

## 多元函数积分学

## 三重积分

### 直角坐标系

#### 先一后二 (穿针法)

即先计算定积分,再计算二重积分 以平行于z轴穿针为例

step1: 画出积分区域Ω在xOy上的投影Dxy,从Dxy内任一点沿z轴正方向穿过Ω,先穿过的面是下限,后穿过的面是上限

step2:在Dxy区域进行二重积分

#### 先二后一(截面法)

即先进行二重积分, 再计算定积分

以平行于xOy面(垂直于z轴)截面为例

step1: 确定z的取值范围

step2: 固定z, 确定每一个截面的表达式

适用范围:①被积函数是单变量函数(这个变量是什么,就垂直于此坐标轴截面)

②对应截面的面积应该好表示

#### 柱坐标系

柱坐标可以看作是极坐标+z分量

直角坐标系(x,y,z)→柱坐标(r, $\theta$ ,z)

 $x=rcos\theta$ ;  $y=rsin\theta$ ; z=z

 $r^2=x^2+y^2$ ;  $dV=dxdydz=rdrd\theta dz$ 

柱坐标系下三重积分的计算

相当于先一后二,先穿针,后利用极坐标系在投影面上进行二重积分

适用范围: 投影区域是圆的一部分或者被积函数中有f(x²+y²)形式

#### 球坐标系

由两个曲面和一个平面来确定空间中一点位置

r: 以原点为球心, 半径为r的球面

θ: 以z轴为边缘的半平面, 范围[0,2π]

 $\varphi$ : 以原点为顶点, z轴为中心轴, 半顶角为 $\phi$ 的锥面, 范围 $[0,\pi]$ 

$$egin{cases} x = r\cos heta\sinarphi \ y = r\sin heta\sinarphi \ o dV = dxdydz = r^2\sinarphi drd heta darphi \ z = r\cosarphi \end{cases}$$

球坐标系下三重积分的计算 先定θ,再定φ,最后定r的范围

 $\theta$ : 积分区域 $\Omega$ 投到xOy面,与x轴正方向夹角 $\alpha \rightarrow \beta$ 

φ: 固定θ值, 与z轴夹角

r: 从原点发出射线, 穿过Ω区域, 穿入为下限, 穿出为上限

适用范围: 积分区域为锥面/球面, 或被积函数有f(x²+y²+z²)形式

(2021 T6)

设
$$K=\{(x,y,z)\in\mathbb{R}^3|x^2+y^2+z^2\leq z\}$$
,计算 $I=\iiint\limits_K(z+\sqrt{x^2+y^2+z^2})dxdydz$ 

解:

$$K = \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 | x^2 + y^2 + (z - \frac{1}{2})^2 \le \frac{1}{4} \}$$
  
球面坐标换元 
$$\begin{cases} x = r \sin \varphi \cos \theta \\ y = r \sin \varphi \sin \theta \\ z = r \cos \varphi \end{cases}$$

$$I = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{\pi}{2}} d\varphi \int_0^{\cos \varphi} (r \cos \varphi + r) r^2 \sin \varphi dr = 2\pi \int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin \varphi (1 + \cos \varphi) d\varphi \int_0^{\cos \varphi} r^3 dr = 2\pi \int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin \varphi (1 + \cos \varphi) \cdot \frac{1}{4} \cos^4 \varphi d\varphi = -\frac{\pi}{2} \int_0^{\frac{\pi}{2}} (1 + \cos \varphi) \cos^4 \varphi d\cos \varphi = -\frac{\pi}{2} \int_0^{1} (1 + c) c^4 dc = \frac{\pi}{2} (\frac{1}{5} c^5 + \frac{1}{6} c^6) \Big|_0^1 = \frac{11}{60} \pi$$

#### 例题

求
$$I=\iiint\limits_{\Omega}zdV$$
,其中 $\Omega:\{(x,y,z)|z\leq\sqrt{x^2+y^2}\leq\sqrt{3}z,0\leq z\leq4\}$ 

分析可得Ω是一个大锥中间挖去一个小锥得到的

#### 解法一 直角坐标系截面法

大锥面 $D_{z1}:x^2+y^2\leq 3z^2$ 

小锥面
$$D_{z2}: x^2 + y^2 \le z^2$$

$$I = \int_0^4 dz \iint_{D_{z1}} z dx dy - \int_0^4 dz \iint_{D_{z2}} z dx dy = \int_0^4 z (\iint_{D_{z1}} dx dy) dz - \int_0^4 z (\iint_{D_{z2}} dx dy) dz = \int_0^4 z (\pi(\sqrt{3}z)^2) dz - \int_0^4 z (\pi z^2) dz = \int_0^4 z (\pi(\sqrt{3}z)^2) dz$$

 $128\pi$ 

#### 解法二 柱坐标系法

$$I = \int_0^{2\pi} d heta \int_0^{4\sqrt{3}} r dr \int_{rac{r}{\sqrt{3}}}^4 z dz - \int_0^{2\pi} d heta \int_0^4 r dr \int_r^4 z dz = 128\pi$$

#### 解法三 球坐标系法

$$I = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{\pi}{3}} d\varphi \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr - \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{\pi}{4}} d\varphi \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_{\frac{\pi}{4}}^{\frac{\pi}{3}} d\varphi \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_{\frac{\pi}{4}}^{\frac{\pi}{3}} d\varphi \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{\pi}{3}} d\varphi \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{\pi}{3}} d\varphi \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{\pi}{3}} d\varphi \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{\pi}{3}} d\varphi \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{\pi}{3}} d\varphi \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{\pi}{3}} d\varphi \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{\pi}{3}} d\varphi \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\frac{4}{\cos\varphi}} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{2\pi} r\cos\varphi \cdot r^2 \sin\varphi dr = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{2\pi} r\cos\varphi dr = \int_0^{2\pi} r$$

## 第一类曲线积分

设 $\Gamma$ 为空间光滑曲线,其方程为

$$\left\{ egin{aligned} x &= x(t) \ y &= y(t) \ , lpha \leq t \leq eta \ z &= z(t) \end{aligned} 
ight.$$

则

$$\int_{-}^{eta}f(x,y,z)ds=\int_{lpha}^{eta}f(x(t),y(t),z(t))\sqrt{x^{\prime2}(t)+y^{\prime2}(t)+z^{\prime2}(t)}dt$$

## 第一类曲面积分

### 物理意义

f是曲面 $\Gamma$ 的面密度, $\iint\limits_S f(x,y,z)dS$ 即曲面的质量

#### 直接计算

设 $\sigma_{xy}$ 是曲面S在Oxy平面上的投影,则有

$$\iint\limits_{S}f(x,y,z)dS=\iint\limits_{\sigma_{xy}}f(z,y,z(x,y))\sqrt{1+z_{x}^{\prime2}+z_{y}^{\prime2}}d\sigma$$

特別的,若 $f(x,y,z)\equiv 1$ ,则 $\iint\limits_{S}dS=S$ 

(2022 T2)设有一金属薄片,其形如曲面z=xy与圆柱体 $x^2+y^2=1$ 相交的部分,其面密度为e,求薄片的质量m

$$m = \iint\limits_{D_{xy}} e \sqrt{x^2 + y^2 + 1} dx dy = e \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^1 \sqrt{r^2 + 1} r dr = \pi e \int_0^1 \sqrt{r^2 + 1} d(r^2 + 1) = \pi e \frac{2}{3} x^{\frac{3}{2}} |_1^{\sqrt{2}} = \frac{2}{3} \pi e (2\sqrt{2} - 1)$$

### 物理意义

设有一个力场,场的力为 $\mathbf{F}(M)=P(x,y,z)\mathbf{i}+Q(x,y,z)\mathbf{j}+R(x,y,z)\mathbf{k}, M(x,y,z)\in\Gamma$ 。设P(x,y,z),Q(x,y,z),R(x,y,z)在 $\Gamma$ 上连续,试求此力场所做的功。

### 直接计算

设 $\Gamma$ 为空间光滑曲线,其方程为

$$\left\{egin{aligned} x = x(t) \ y = y(t) \ , lpha \leq t \leq eta \ z = z(t) \end{aligned}
ight.$$

设点A对应的参数为 $t_A$ ,点B对应的参数为 $t_B$ , $\mathbf{F}(M)=P(x,y,z)\mathbf{i}+Q(x,y,z)\mathbf{j}+R(x,y,z)\mathbf{k},M(x,y,z)\in\Gamma$ 则

$$\int\limits_{\Gamma_{AB}}\mathbf{F}d\mathbf{s}=\int\limits_{\Gamma_{AB}}Pdx+Qdy+Rdz \ =\int_{t_A}^{t_B}[P(x(t),y(t),z(t))x'(t)+Q(x(t),y(t),z(t))y'(t)+R(x(t),y(t),z(t))z'(t)]$$

### 格林公式

若函数P,Q在有界闭区域 $D \subset R^2$ 上连续且具有一阶连续偏导数,则

$$\iint\limits_{D} \left(rac{\partial Q}{\partial x} - rac{\partial P}{\partial y}
ight) dx dy = \oint\limits_{\Gamma} P dx + Q dy$$

这里 $\Gamma$ 为区域D的边界曲线,并取正向。

## 第二类曲面积分

靠坐标轴正向的一面为正, 靠坐标轴负向的一面为负

### 直接计算

一投二代三符号化为二重积分

遇到dxdy,就投影到xOy面,被积函数中z=z(x,y)

$$\iint\limits_{R_{xy}} P dx dy = \pm \iint\limits_{R_{xy}} R[x,y,z(x,y)] dx dy$$

显然, 若在某个面上的投影是一条直线, 则二重积分的值为0.

(2021 T4)

设
$$S$$
为上半球面的一部分, $S:\left\{(x,y,z)\in\mathbb{R}^3|x^2+y^2+z^2=1,z\geq rac{\sqrt{3}}{2}
ight\}$ ,取外(上)侧为正侧,计算第二类曲面积分 $J=\iint_S|x|dydz+|y|dzdx+rac{dxdy}{z}$ 

解:

对所求积分而言x, y轮换对称

有
$$\iint_S |x| dy dz = \iint_S |y| dz dx$$
  
先求 $\iint_S |x| dy dz$ 

所谓"外侧", x轴负半轴取的是左侧, y轴负半轴取的是右侧

也即符号相反,又因为积分函数为偶函数,所以积分值为0

$$\iint\limits_{S} \frac{dxdy}{z} = \int_{0}^{2\pi} d\theta \int_{0}^{\frac{1}{2}} \frac{1}{\sqrt{1-r^2}} r dr = -2\pi \cdot \frac{1}{2} \int_{0}^{\frac{1}{2}} \frac{1}{\sqrt{1-r^2}} d(1-r^2) = -2\pi \sqrt{x}|_{1}^{\frac{3}{4}} = (2-\sqrt{3}\pi)$$

## 高斯公式

设空间区域V由分片光滑的双侧封闭曲面S围成,若函数P,Q,R在V上连续且有一阶连续偏导数,则

$$\mathop{\iiint}\limits_{V}(\frac{\partial P}{\partial x}+\frac{\partial Q}{\partial y}+\frac{\partial R}{\partial z})dxdydz=\mathop{\oiint}\limits_{S}Pdydz+Qdzdx+Rdxdy$$

外侧正号, 内侧负号

## 斯托克斯公式

设光滑曲面S的边界L是按段光滑的连续曲线,若函数P,Q,R在S和L上连续,且有一阶连续偏导数,则有

$$\iint\limits_{S} \left( \frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z} \right) dy dz + \left( \frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x} \right) dz dx + \left( \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx dy = \oint\limits_{L} P dx + Q dy + R dz$$

其中S的侧面与L的方向按右手法则确定

## 梯度,散度和旋度

### 梯度grad

梯度算子
$$\nabla = \left( rac{\partial}{\partial x}, rac{\partial}{\partial y}, rac{\partial}{\partial z} 
ight)$$
  
对于标量函数 $f$ ,有 $grad(f) = \nabla f = \left( rac{\partial f}{\partial x}, rac{\partial f}{\partial y}, rac{\partial f}{\partial z} 
ight)$ 

### 散度div

记
$$\vec{F}(x,y,z) = (P(x,y,z),Q(x,y,z),R(x,y,z))$$
  
有 $div\vec{F} = \nabla \cdot \vec{F} = \frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z}$ 

## 旋度rot

$$rot\vec{F} = \nabla \times \vec{F} = \begin{vmatrix} \frac{dx}{\partial} & \frac{dy}{\partial x} & \frac{dz}{\partial y} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial x} \\ P & Q & R \end{vmatrix} = \left(\frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z}\right) dydz + \left(\frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x}\right) dzdx + \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y}\right) dxdy$$