

高等数学

第四册

(試用教材)

成都电讯工程学院

一九七三年七月

目 录

第七章 多元函数

第一节 空间解析几何.....	(1)
一、空间直角坐标系.....	(1)
二、空间向量.....	(3)
三、空间曲面、曲线的方程.....	(7)
四、两个向量的向量积.....	()
第二节 多元函数微分学.....	()
一、多元函数的基本概念.....	()
二、多元函数的偏导数.....	()
三、全微分、全微分在估计误差中的应用.....	()
四、复合函数的偏导数.....	()
五、方向导数、梯度.....	()
六、多元函数的极值.....	()
第三节 重积分.....	()
一、二重积分概念.....	()
二、二重积分的计算.....	()
三、三重积分介绍.....	()
四、曲线积分介绍.....	()
五、曲面积分介绍.....	()

第七章 多元函数

我们学过的“解析几何”，是用坐标为工具，来研究平面上的几何问题。所研究的点、线、图形等几何对象都在同一个平面内。这些内容是研究几何的基础，是很重要的数学内容。但是，人类生活活动在空间内，所接触的问题往往不局限于一个平面内，这样就提出了研究空间的几何问题。用坐标来研究空间几何图形就是“空间解析几何”。

微积分研究的对象主要是变量间的函数关系。我们以前学过的微积分是一个自变量的，即所谓一元函数。对于较复杂的问题，往往牵涉到多个自变量，这样就提出研究多元函数的问题。

这一章就是研究空间解析几何、多元函数的微分、积分这些内容。重点研究二元函数。学习时要注意二元函数与一元函数的联系和区别。

第一节 空间解析几何

一、空间直角坐标系

在学习解析几何和微分时，平面坐标是一个重要的工具，对研究平面图形的性质，了解微积分的一些基本概念，都是不可缺少的。同样，为了研究空间图形和多元函数的微积分，空间坐标也是一个重要的工具。首先，我们介绍空间的直角坐标。

我们知道，表示一条直线上的点，只要用一个数就可以了。表示平面上的点，需要两个数，就是这个点的坐标。这样，我们很自然地想到，要表示空间的点，就需要用三个数。实际情况也确是这样。例如，要确定飞机在某一时刻的位置，不但要知道飞机到达地面某一处（需要用两个数来表示）的上空，还要知道飞机离地面的高度。也就是要用三个数才能确定飞机在某一时刻的位置。

现在我们来建立空间的坐标。过一定点 O ，作三条互相垂直的有方向的直线 Ox ， Oy ， Oz 。习惯上按右手规则来确定。就是把右手的姆指、食指、中指伸直，作成互相垂直的形状，如图7-1，如果姆指指向 Oz 的正方向，食指指向 Ox 的正方向，中指就指向

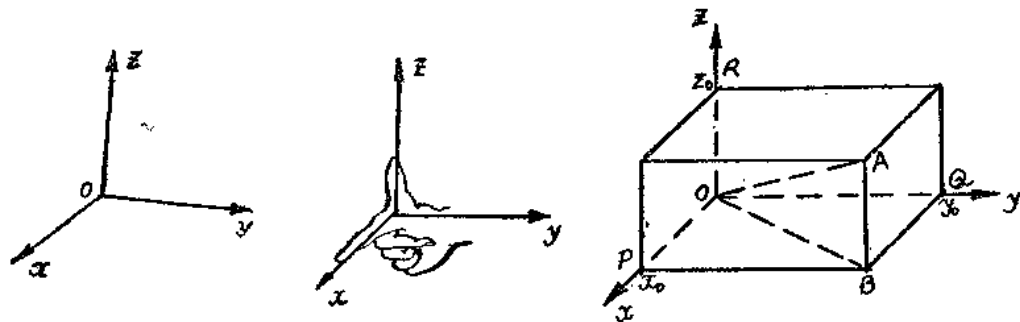


图 7-1

Oy 的正方向。通常，在这三条互相垂直的直线上取相同的单位长，作为基本尺度；三直线的公共交点 O 作为每一直线上的坐标原点。这样，就组成了一个空间直角坐标系， O 点叫做坐标原点， Ox 、 Oy 、 Oz 叫做坐标轴。

建立了这样的坐标系以后，就可以用“数”（即坐标）来确定空间任一点的位置。

对空间内任一点 A ，过 A 作三个平面分别垂直于 x 轴、 y 轴、 z 轴（图 7-2）。设这个平面和 x 、 y 、 z 轴的交点分别是 P 、 Q 、 R ，并设 P 、 Q 、 R 在 x 轴、 y 轴、 z 轴上的坐标分别是 x_0 、 y_0 、 z_0 ，这样空间任意一点 A ，就唯一地确定了三个数 x_0 、 y_0 、 z_0 。将这三个数按次序写成 (x_0, y_0, z_0) 就称为 A 点的坐标。反过来，任意给定三个有次序的数 (x_0, y_0, z_0) ，在空间只能唯一地找到一个点 A ，它的坐标是 (x_0, y_0, z_0) 。

习 题 一

1. 试在空间坐标系中标出下列六个点的位置：

$$P_1(2, 3, 4); P_2(-2, 3, 4); P_3(2, -3, -4);$$

$$P_4(2, 3, 0); P_5(2, 0, 0); P_6(0, 3, 4).$$

2. xy 平面上的点在空间坐标系中的坐标有什么特点（ Ox 轴 Oy 轴所在的平面叫 xy 平面）？ yz 平面上的点呢？ zx 平面上的点呢？

3. x 轴上的点在空间坐标系中的坐标有什么特点？ y 轴上的点呢？ z 轴上的点呢？原点 O 的坐标是什么？

4. (x_0, y_0, z_0) ， $(x_0, y_0, -z_0)$ 两个点在空间的位置有什么关系？ (x_0, y_0, z_0) ， $(-x_0, -y_0, z_0)$ 两个点呢？又 (x_0, y_0, z_0) 与 $(-x_0, -y_0, -z_0)$ 呢？

5. 右手规则用下列方法描绘：将右手的拇指、食指、中指作成互相垂直的形状，如果拇指指向 x 轴的正方向，食指指向 y 轴的正方向，那么中指就指向 z 轴的正方向。说明这样描绘对不对？

6. 说明可以按下述方法在空间直角坐标系中描出点 (x_0, y_0, z_0) 来：在 xy 平面上先画出点 $B(x_0, y_0)$ （见图 7-2），过 B 点作与 Z 轴平行的直线 l ，若 $z_0 > 0$ ，在 l 沿 Z 轴正方向一侧取点 A ，使 A 、 B 的距离为 z_0 ，这个点 A 就是所求的点 (x_0, y_0, z_0) ；若 $z_0 < 0$ ，在 l 沿 z 轴负方向一侧取点 A ，使 A 、 B 的距离为 $|z_0|$ ，这个点 A 的坐标就是 (x_0, y_0, z_0) ；若 $z_0 = 0$ ，那么点 B 就是 $(x_0, y_0, 0)$ 点。

建立了点的坐标，就可以用坐标来计算空间任意两点间的距离。

先考虑两个点中有一个是坐标原点的情形。如求 $A(x_0, y_0, z_0)$ 与 $O(0, 0, 0)$ 的距离。从 A 点到 xy 平面作垂线，设垂足为 B 点（见图 7-2）用 \overline{OA} 记 O 、 A 的距离。根据勾股弦定理（注意 $\triangle OBA$ 是一个直角三角形， B 角是直角）

$$\overline{OA}^2 = \overline{OB}^2 + \overline{BA}^2$$

又从直角三角形 OPB

（ P 角是直角），利用勾股弦定理，得

$$\overline{OB}^2 = \overline{OP}^2 + \overline{PB}^2$$

代入上式，得到

$$\overline{OA}^2 = \overline{OP}^2 + \overline{PB}^2 + \overline{BA}^2 = x_0^2 + y_0^2 + z_0^2$$

两端开方取算术根，得 O, A 两点间距离是

$$\overline{OA} = \sqrt{x_0^2 + y_0^2 + z_0^2} \quad (1)$$

用类似的方法，可以求出任意两点

间的距离公式：
$$\overline{PQ} = \sqrt{(x_1 - x_2)^2 + (y_1 - y_2)^2 + (z_1 - z_2)^2} \quad (2)$$

这只要通过 P, Q 两点，各作与坐标轴垂直的平面（图 7-3）。这六个平面构成一个长方体。 PQ 是这个长方体的一条对角线。而这长方体的三个边长分别是 $|x_1 - x_2|$ ， $|y_1 - y_2|$ ， $|z_1 - z_2|$ 。故得距离公式（2）。

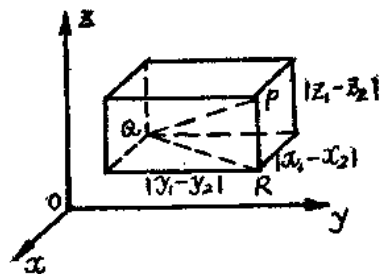


图7-3

习 题 二

1. 求下列各点与坐标原点间的距离：

$$(2, 3, 4), (-2, 3, 4), (2, -3, -4)$$

2. 求下列各对点间的距离：

① $(2, 3, -4), (1, 0, 3)$

② $(-2, 3, -4), (1, 0, -3)$

③ $(4, -2, 3), (-2, 1, 3)$

3. 根据图 7-3，详细推导两点间距离公式（2）。

二、空间向量

在《向量与复数》中讲过的向量是平面向量。所谓“平面向量”就是所研究的向量都平行于同一个平面，如果所研究的向量不具有这个特点，（即不都平行于同一个平面），我们就叫做这些向量为空间向量。学习这一段时，建议先复习《向量与复数》的第一节和第二节。平面向量的加减，数量与向量的乘积，对空间向量也同样定义。

1) 空间向量的坐标表示

先讲空间向量的坐标表示法。在空间取定一个直角坐标系（图 7-4），在 x 轴、 y 轴、 z 轴的正方向上各取一个单位向量，分别记作 \vec{i} 、 \vec{j} 、 \vec{k} 。这三个向量叫做基本单位向量。空间任意一个向量，都可以用这三个基本单位向量表示出来。因为若在空间内任取一点 $P(x, y, z)$ ，过 P 点作 xy 平面的垂线，垂足为 M ，则向量 \vec{OP} 可以写成

$$\vec{OP} = \vec{OM} + \vec{MP}$$

由平面向量的坐标表示，我们知道

$$\vec{OM} = x\vec{i} + y\vec{j}$$

$$\text{又 } \vec{MP} = z\vec{k}$$

$$\text{所以 } \vec{OP} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

这就是向量 \vec{OP} 的坐标表示。

上述结果可归结如下：

若一个向量以坐标原点 O 为起点，以 P

(x, y, z) 为终点，则这个向量 \vec{OP} 可表示为 $x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$ 。这里 \vec{i} 、 \vec{j} 、 \vec{k} 分别是在 x 轴、 y 轴、 z 轴上的三个单位向量，方向

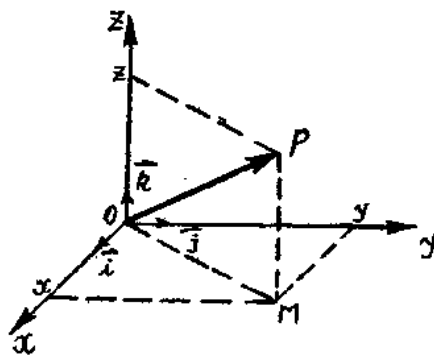


图 7-4

指向坐标轴的正方向。 x 、 y 、 z 三个数分别叫做向量 \vec{OP} 在 x 轴、 y 轴、 z 轴上的投影（也叫分量）。若 \vec{OP} 与坐标轴正向的夹角分别为 α 、 β 、 γ （图 7-5），则

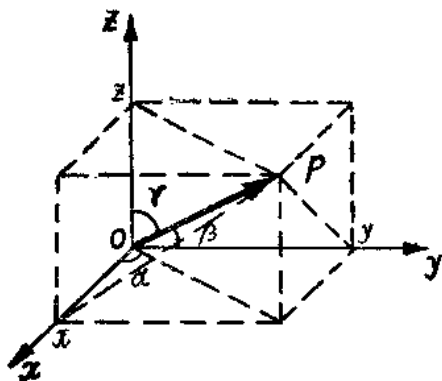


图 7-5

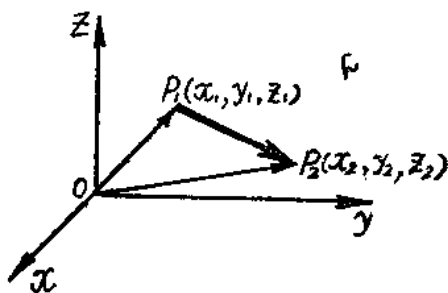


图 7-6

$$x = |\vec{OP}| \cos \alpha$$

$$y = |\vec{OP}| \cos \beta$$

$$z = |\vec{OP}| \cos \gamma$$

若一个向量的起点为 $P_1(x_1, y_1, z_1)$ ，终点为 $P_2(x_2, y_2, z_2)$ ，则这个向量（图 7-6）

$$\begin{aligned} \vec{P_1P_2} &= \vec{OP_2} - \vec{OP_1} \\ &= (x_2\vec{i} + y_2\vec{j} + z_2\vec{k}) - (x_1\vec{i} + y_1\vec{j} + z_1\vec{k}) \\ &= (x_2 - x_1)\vec{i} + (y_2 - y_1)\vec{j} + (z_2 - z_1)\vec{k} \end{aligned}$$

因此，一般的向量，都可以用 \vec{i} 、 \vec{j} 、 \vec{k} 各乘一个系数之和表示， \vec{i} 、 \vec{j} 、 \vec{k} 的系数叫这个向量在坐标轴上的投影（或分量）。

与平面向量相同，利用坐标表示，可以用代数方法处理空间向量的运算。

设有两个向量

$$\vec{a} = a_1 \vec{i} + a_2 \vec{j} + a_3 \vec{k}; \quad \vec{b} = b_1 \vec{i} + b_2 \vec{j} + b_3 \vec{k}$$

那么, 它们的和为

$$\vec{a} + \vec{b} = (a_1 + b_1) \vec{i} + (a_2 + b_2) \vec{j} + (a_3 + b_3) \vec{k} \quad (1)$$

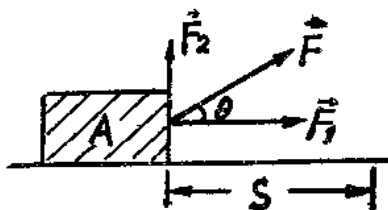
数量 m 与向量 \vec{a} 的乘积为

$$m \vec{a} = (ma_1) \vec{i} + (ma_2) \vec{j} + (ma_3) \vec{k} \quad (2)$$

2) 两个向量的数量积

在物理的力学部分, 关于做功问题, 就用到了两个向量的数量积概念。

若有力 \vec{F} 作用在物体 A 上(如右图), 使物体产生了一段位移 S 。我们说物体 A 在力 \vec{F} 的作用下, 作了功 W 。怎样计算这个功 W 呢? 因为 \vec{F} 与位移的方向不一致,



设其夹角为 θ , 力 \vec{F} 可以分解成两个分力,

与 \vec{S} 方向平行的分力 \vec{F}_1 作了功, 而与 \vec{S} 方向垂直的分力 \vec{F}_2 不作功。我们用 F_1 表示 \vec{F}_1 的大小, 则 $F_1 = |\vec{F}_1| = |\vec{F}| \cos \theta$ 。

故在力 \vec{F} 作用下, 物体产生位移 \vec{S} 时所做的功为

$$W = F_1 S = |\vec{F}| \cdot \cos \theta \cdot |\vec{S}| = |\vec{F}| \cdot |\vec{S}| \cos \theta. \quad (3)$$

这个式子, 从数学形式上说是两个向量的模与其夹角余弦的乘积。

一般的, 若两个向量 \vec{a} 与 \vec{b} 的夹角为 θ ($0 \leq \theta \leq 180^\circ$), 则数量 $|\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta$, 称为向量 \vec{a} 与 \vec{b} 的数量积 (也称点积或内积), 记作

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta \quad (4)$$

由此, (3) 式可以写成

$$W = \vec{F} \cdot \vec{S}$$

两个向量的数量积有以下几个性质:

$$1. \quad \vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \vec{a}$$

$$\vec{a} \cdot (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} \cdot \vec{c}$$

$$\lambda \vec{a} \cdot \vec{b} = \lambda (\vec{a} \cdot \vec{b})$$

(λ 是一个数量)

这性质是很显然的, 学员自己推证。

$$2. \quad \vec{a} \cdot \vec{a} = |\vec{a}|^2$$

即一个量与它自己的数量积，等于它的模的平方。事实上，因为向量 \vec{a} 与它自己的夹角是 0° ，故

$$\vec{a} \cdot \vec{a} = |\vec{a}| |\vec{a}| \cos 0^\circ = |\vec{a}|^2$$

3. 若 $\vec{a} \perp \vec{b}$ 则 $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$

因为 \vec{a} 与 \vec{b} 的夹角 $\theta = 90^\circ$

故

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos 90^\circ = 0.$$

反之，若 $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$ ，且 $\vec{a} \neq 0$ ， $\vec{b} \neq 0$ 则必 $\vec{a} \perp \vec{b}$ 。这是检查两个向量是否垂直的很简便的办法。由以上性质可知：

$$\vec{i} \cdot \vec{i} = \vec{j} \cdot \vec{j} = \vec{k} \cdot \vec{k} = 1$$

$$\vec{i} \cdot \vec{j} = \vec{j} \cdot \vec{i} = 0, \vec{j} \cdot \vec{k} = \vec{k} \cdot \vec{j} = 0, \vec{k} \cdot \vec{i} = \vec{i} \cdot \vec{k} = 0$$

于是，如果两个向量用坐标表示时，

$$\vec{a} = a_1 \vec{i} + a_2 \vec{j} + a_3 \vec{k}$$

$$\vec{b} = b_1 \vec{i} + b_2 \vec{j} + b_3 \vec{k}$$

则 $\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$ (5) (学员自推)

这就是两个向量的数量积的坐标表示式。

利用数量积，可以计算向量的模和两向量的夹角。

由数量积的性质 2 和公式(5)

$$\vec{a} \cdot \vec{a} = |\vec{a}|^2 = a_1^2 + a_2^2 + a_3^2$$

$$\therefore |\vec{a}| = \sqrt{\vec{a} \cdot \vec{a}} = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}$$

同理 $|\vec{b}| = \sqrt{\vec{b} \cdot \vec{b}} = \sqrt{b_1^2 + b_2^2 + b_3^2}$

$$\therefore \cos \theta = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}| |\vec{b}|} = \frac{a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3}{\sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2} \sqrt{b_1^2 + b_2^2 + b_3^2}} \quad (6)$$

(6)式就是计算两向量夹角的余弦的公式。

例 已知 $\vec{a} = 3\vec{i} - \vec{j} + 2\vec{k}$ ， $\vec{b} = 2\vec{i} + 5\vec{j} - 3\vec{k}$ ，

求下列各量： $\vec{a} + \vec{b}$ ， $\vec{a} - \vec{b}$ ， $|\vec{a}|$ ， $|\vec{b}|$ ， $\vec{a} \cdot \vec{b}$ ， \vec{a} 与 \vec{b} 的夹角 θ 。

解 $\vec{a} + \vec{b} = (3\vec{i} - \vec{j} + 2\vec{k}) + (2\vec{i} + 5\vec{j} - 3\vec{k})$

$$= (3+2)\vec{i} + (-1+5)\vec{j} + (2-3)\vec{k}$$

$$= 5\vec{i} + 4\vec{j} - \vec{k}$$

$$\vec{a} - \vec{b} = (3\vec{i} - \vec{j} + 2\vec{k}) - (2\vec{i} + 5\vec{j} - 3\vec{k})$$

$$\begin{aligned}
 &= (3-2)\vec{i} + (-1-5)\vec{j} + (2+3)\vec{k} \\
 &= \vec{i} - 6\vec{j} + 5\vec{k} \\
 |\vec{a}| &= \sqrt{\vec{a} \cdot \vec{a}} = \sqrt{3^2 + 1^2 + 2^2} = \sqrt{14} = 3.742 \\
 |\vec{b}| &= \sqrt{\vec{b} \cdot \vec{b}} = \sqrt{2^2 + 5^2 + 3^2} = \sqrt{38} = 6.164 \\
 \vec{a} \cdot \vec{b} &= 3 \times 2 + (-1) \times 5 + 2 \times (-3) = 6 - 5 - 6 = -5
 \end{aligned}$$

由公式(6)

$$\begin{aligned}
 \cos\theta &= \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}| |\vec{b}|} = \frac{-5}{\sqrt{14} \cdot \sqrt{38}} = \frac{-5}{2 \cdot \sqrt{7} \cdot \sqrt{19}} \\
 &= \frac{-5 \cdot \sqrt{7} \cdot \sqrt{19}}{2 \cdot 7 \cdot 19} = -0.2168
 \end{aligned}$$

查表得

$$\theta = 180^\circ - 77^\circ 29' = 102^\circ 31'.$$

題 习 三

1. 从坐标原点 O 到 $P(1, 1, 1)$ 点作向量, 试写出向量 \vec{OP} 的坐标表示式, 求这向量的模及它和三角坐标轴的夹角。

2. 求 $\vec{i} + \vec{j} + \vec{k}$ 与 $\vec{i} + \vec{j} - \vec{k}$ 间的夹角。

3. 判断下列向量中, 哪些是互相平行的, 哪些是互相垂直的:

$$\vec{i} + \vec{j} + \vec{k}, \quad \vec{i} + \vec{j} - 2\vec{k}, \quad 2\vec{i} + 2\vec{j} - 4\vec{k}, \quad \vec{i} - \vec{j}$$

4. 已知 $\vec{AB} = 2\vec{i} + 5\vec{j} + \vec{k}$, $\vec{AC} = -3\vec{i} + 2\vec{j} + 2\vec{k}$, 求 $\triangle ABC$ 的三个边长和三个内角的大小。

三、空间曲面、曲线的方程

在平面上建立了坐标系, 一个点就可以用坐标表示, 一条曲线就可以用曲线上任一点的坐标所满足的方程表示。同样, 在空间中建立了坐标系, 那么, 曲面和曲线也可以用方程表示出来。我们看几个常遇到的曲面的方程。

1) 球面方程 球心在 $P_0(x_0, y_0, z_0)$, 半径为 R 的球面上任一点 $P(x, y, z)$ 到 $P_0(x_0, y_0, z_0)$ 的距离为 R , 因此这球面上任一点的坐标应满足方程

$$\begin{aligned}
 &\sqrt{(x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 + (z-z_0)^2} = R \\
 \text{或} & \quad (x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 + (z-z_0)^2 = R^2 \tag{1}
 \end{aligned}$$

例1 求球心在坐标原点 $(0, 0, 0)$, 半径为 5 的球面方程。

由(1)式, 将 x_0, y_0, z_0, R 用 $0, 0, 0, 5$ 代替, 得这球面的方程是

$$x^2 + y^2 + z^2 = 25$$

例2. 求球心在(1, -2, 0)点, 半径为2的球面方程。

由(1)式得

$$(x-1)^2 + (y+2)^2 + z^2 = 4$$

去括弧, 化简, 方程可写成

$$x^2 + y^2 + z^2 - 2x + 4y + 1 = 0$$

例3 求下列方程所表示的曲面:

$$x^2 + y^2 + z^2 + 2x - 4z = 0$$

配方, 由于

$$x^2 + 2x = (x+1)^2 - 1$$

$$z - 4z = (z-2)^2 - 4$$

代入原方程得到

$$(x+1)^2 + y^2 + (z-2)^2 - 1 - 4 = 0$$

或 $(x+1)^2 + y^2 + (z-2)^2 = 5$

和(1)式比较, 知这个方程表示一个球面, 球心在(-1, 0, 2), 半径 = $\sqrt{5}$ 。

2) 平面方程 求过点 $P_0(x_0, y_0, z_0)$ 与向量 $\vec{n} = a\vec{i} + b\vec{j} + c\vec{k}$ 垂直的平面方程。

设 $P(x, y, z)$ 为所求平面上任一点 (图7-7), 则

$\vec{P_0P}$ 必垂直于 \vec{n} , 因此

$$\vec{n} \cdot \vec{P_0P} = 0$$

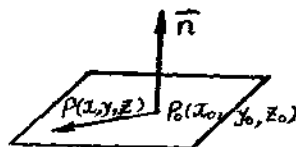


图 7-7

而

$$\vec{n} = a\vec{i} + b\vec{j} + c\vec{k}$$

$$\vec{P_0P} = (x-x_0)\vec{i} + (y-y_0)\vec{j} + (z-z_0)\vec{k}$$

$$\therefore (a\vec{i} + b\vec{j} + c\vec{k}) \cdot [(x-x_0)\vec{i} + (y-y_0)\vec{j} + (z-z_0)\vec{k}] = 0$$

$$\text{即 } a(x-x_0) + b(y-y_0) + c(z-z_0) = 0 \quad (2)$$

这里推出了所求平面上任一点满足方程(2)

反过来, 如有一点 $P(x, y, z)$ 满足方程(2), 将上面的推导倒过去, 就可知 $\vec{n} \cdot \vec{P_0P} = 0$,

即 $\vec{P_0P}$ 垂直于 \vec{n} , 所以 P 点必在所求平面上。

因此, 方程(2)是过 P_0 点垂直于向量 \vec{n} 的平面方程。 \vec{n} 叫做这个平面的一个法线向量。

例4 求过(1, -2, 0)点与 $\vec{n} = \vec{i} + \vec{j} - 2\vec{k}$ 垂直的平面方程。

代入公式(2), 得所求平面的方程是

$$(x-1) + (y+2) - 2(z-0) = 0$$

化简为 $x + y - 2z + 1 = 0$

例5 说明一次方程

$$3x - 4y + z - 9 = 0$$

表示什么图形。

以上求出了平面的方程是一次方程，现在我们来看这个一次方程的图形是否是平面。为此，只要我们能将方程化成(2)的形状，就可以说明它所表示的图形是个平面。

事实上，所给方程，可以写成

$$3x - 4y + (z - 9) = 0$$

与方程(2)比较，可知这个方程的图形就是过(0, 0, 9)点，垂直于向量 $3\vec{i} - 4\vec{j} + \vec{k}$ 的平面。

从例5可以看出，一般的三元一次方程

$$ax + by + cz + d = 0 \quad (a, b, c \text{不全为} 0) \text{的图形都是一个平面。事实上，如果 } c \neq 0, \text{ 则这方程可改写成}$$

$$ax + by + c\left(z + \frac{d}{c}\right) = 0$$

这是过 $(0, 0, -\frac{d}{c})$ 点，以 $a\vec{i} + b\vec{j} + c\vec{k}$ 为法线向量的一个平面。

对于一些特殊的一次方程，应该熟悉它们的图形。如

$$2x - 3y + 5 = 0 \quad (\text{即 } c = 0)$$

表示以 $2\vec{i} - 3\vec{j}$ 为法线向量的平面，过 $(0, \frac{5}{3}, 0)$, $(-\frac{5}{2}, 0, 0)$ 等点(图7-8)。这个平面平行于 z 轴。

又如 $z - 3 = 0$

是以 \vec{k} 为法线向量的平面方程，过 $(0, 0, 3)$ 点。这个平面垂直于 z 轴(图7-9)

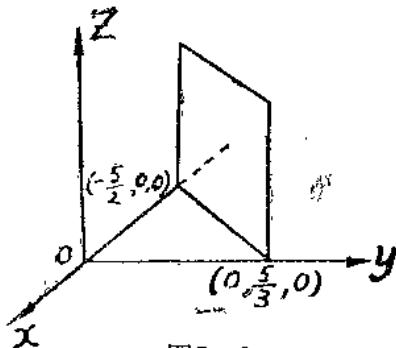


图7-8

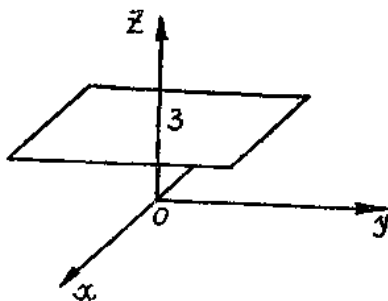


图7-9

习 题 四

1. 方程 $x^2 + y^2 + z^2 = 49$ 表示什么图形？下列各点哪些在这个曲面上？

$$(6, -2, 3), (1, 4, -5), (0, -3, -2\sqrt{10})$$

2. 方程 $x^2 + y^2 + z^2 - 2x + 4y + 2z = 10$ 表示什么图形？

3. 下列方程各表示什么图形？请讲清楚它们的位置：

$$\textcircled{1} x = 0 \quad \textcircled{2} x = 3 \quad \textcircled{3} x = -2 \quad \textcircled{4} y = 0 \quad \textcircled{5} y - 3 = 0$$

$$\textcircled{6} 2x - 3y = 0 \quad \textcircled{7} z = 0 \quad \textcircled{8} 3z + 1 = 0 \quad \textcircled{9} y + 2z = 0$$

4. 试在下列平面上各找出一點，并写出它们的法线向量

- ① $x - 2y + 3z = 0$ ② $2x + y - 3z - 6 = 0$
 ③ $z = -2x + 0.5y - 1$ ④ $x + y + z = 1$

5. 写出下列平面的方程，并作出图形。

- ① 过(0, 4, 0)点，垂直于 y 轴的平面。
 ② 过(1, 0, 0)点，垂直于向量 $\vec{i} + \vec{j} + \vec{k}$ 的平面。
 ③ 过(5, 0, 0)及(0, -1, 0)点，平行于 z 轴的平面。

3) 一些常見曲面的方程

以上看到，在空间座标中， x, y, z 的一个方程表示一个曲面（包括平面）。下面介绍几个常見曲面的方程。

给出空间曲面的方程，象平面解析几何那样用描点作图法，就不容易看清图形的形状了。这里介绍一种由方程研究曲面形状的方法，叫“平面截割法”。

例6 讨论方程 $z = \sqrt{x^2 + y^2}$ 表示什么图形。

所谓“平面截割法”，是用一系列垂直于座标轴的平面来截割方程所表示的曲面，通过所截出的一系列曲线的形状想象出曲面的形状。也就是说，用曲面上一组曲线变化的情况显示出曲面的形状。

现在用垂直于 z 轴的一组平面来截割 $z = \sqrt{x^2 + y^2}$ 表示的曲面。过 z 轴正方向上任一点 $(0, 0, z_0)$ 作垂直于轴的平面，这个平面的方程是

$$z = z_0$$

这个平面与曲面 $z = \sqrt{x^2 + y^2}$ 所截出的曲线上的任一点 (x, y, z) 要满足方程组

$$\begin{cases} z = \sqrt{x^2 + y^2} \\ z = z_0 \end{cases}$$

将 $Z = Z_0$ 代入第一式，两端平方后得

$$x^2 + y^2 = z_0^2$$

容易看出，所截出的曲线是平面 $z = z_0$ 上，以点 $(0, 0, z_0)$ 为圆心，以 z_0 为半径的一个圆（图7-10）。

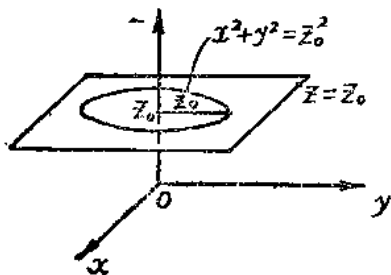


图7-10

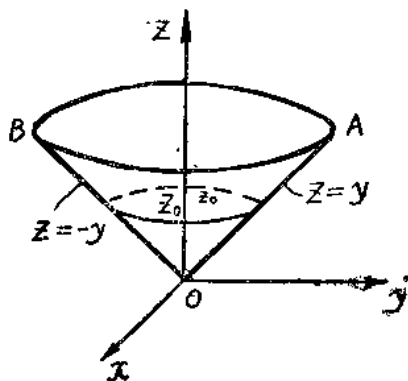


图7-11

当截面 $z=z_0$ 离开 xy 平面越远 (即 z_0 越大) 时, 所截出的圆也越大; 当截面就是 xy 平面时, $z_0=0$, 截出的圆就退化成一点 $(0, 0, 0)$ 。 $z_0 < 0$ 时, 因 $\sqrt{x^2+y^2}$ 不得负数, 所以没有图形上的点。即曲面 $z=\sqrt{x^2+y^2}$ 在 xy 平面以上。

为了准确看出曲面的形状。再用 yz 平面截一下曲面 $z=\sqrt{x^2+y^2}$, 因为 yz 平面的方程是 $x=0$, 所以截线上的点 (x, y, z) 满足方程组

$$\begin{cases} z = \sqrt{x^2 + y^2} \\ x = 0 \end{cases}$$

将 $x=0$ 代入第一式, 得

$$z = \sqrt{y^2}$$

即 $y > 0$ 时 $z = y$
 $y < 0$ 时 $z = -y$

在 yz 平面上作出这两条半直线 OA 、 OB (图 7-11)。可见曲面 $z=\sqrt{x^2+y^2}$, 从 O 点向上, 水平截线是逐渐增大的圆, 这些圆以半直线 OA 、 OB 为界。所以, 这曲面是以 O 点为顶点, 以 Oz 为对称轴的一个圆锥面。

例 7 讨论 $z=x^2+y^2$ 表示什么图形

我们仍用“平面截割法”来研究 $z=x^2+y^2$ 所表示的曲面的形状。设用平面 $z=z_0$ 来截割, 则截出的曲线上任一点 (x, y, z) 必须满足方程组

$$\begin{cases} z = x^2 + y^2 \\ z = z_0 \end{cases}$$

将 $z=z_0$ 代入第一式, 得

$$x^2 + y^2 = z_0$$

这是 $z=z_0$ 平面上以 $(0, 0, z_0)$ 为圆心, 半径为 $\sqrt{z_0}$ 的圆。当 z_0 越大 (也就是截面 $z=z_0$ 离 xy 平面越远), 所截出的圆也越大。因此, 这个曲面的水平截线和例 6 中的圆锥面一样

是一系列逐渐增大的圆, 但由此能否说它也是一个圆锥面呢? 要确切搞清这个曲面的形状, 再用 yz 平面来截这个曲面。截出的曲线上的点应满足方程组

$$\begin{cases} z = x^2 + y^2 \\ x = 0 \end{cases}$$

将 $x=0$ 代入第一式, 得

$$z = y^2$$

这样得到的是以 Z 轴为对称轴的一条抛物线。因此 $z=x^2+y^2$ 并不是一个圆锥面, 而是由 yz 平面上的抛物线 $z=y^2$ 绕 Z 轴旋转一周所得到的旋转面 (图 7-12)。因此, 这个曲面叫做旋转抛物面。

例 8 讨论 $x^2+y^2=R^2$ 的图形的形状

在平面解析几何中, 我们非常熟悉这个方程, 它在 xy 平面表示以原点为圆心, 半径为

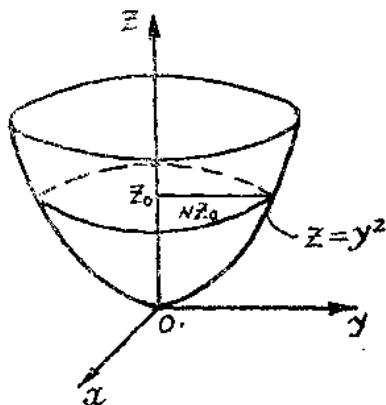


图 7-12

R 的圆 C (图 7-13)。现在, 我们来讨论这个方程在空间表示什么图形, 也就是说, 在空间满足这个方程的所有的点构成什么曲面? 因为这个方程中不包含 z , 所以 z 可以取任意值, 只要 x, y 满足方程 $x^2 + y^2 = R^2$ 就可以了。我们知道圆周 C 上任一点 $(x_1, y_1, 0)$ 满足方程, 所以对任意的 z , 点 (x_1, y_1, z) 也满足方程。显然, $(x_1, y_1, 0)$ 、 (x_1, y_1, z) 这两点的连线与 z 轴平行。由此得到: 满足方程 $x^2 + y^2 = R^2$ 的点的全体, 就是过圆 C 上任一点作与 z 轴平行的直线所构成的曲面。显然, 这是一个圆柱面, 它以 z 轴为对称轴。图 7-13 中就是这个圆柱面的一部份。

从讨论这个例子的方法可以看出, 任意一个不包含 z 的方程, 在空间所表示的曲面一定是一个柱面。它是通过这个方程在 xy 平面上所表示的曲线上的任一点, 作与 z 轴平行的直线 (叫柱面的母线) 所构成的柱面。应该注意, 这里所讲的柱面也包括平面, 即将平面看成一种特殊的柱面。例如 $2x - y - 4 = 0$ 就是过 xy 平面上的直线 $2x - y - 4 = 0$ 且与 z 轴平行的平面。

同样, 一个方程如缺少 x 或缺少 y , 都表示柱面, 只不过柱面的母线分别与 x 轴或 y 轴平行。

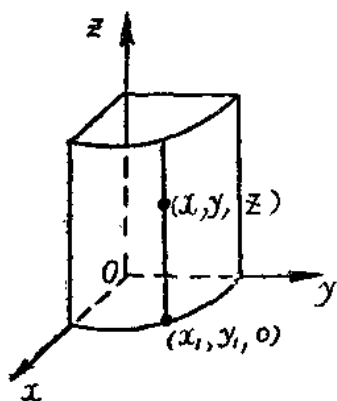


图 7-13

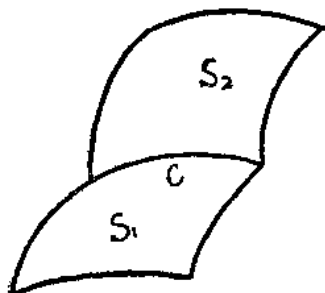


图 7-14

4) 空间曲线的方程

前面讲过, 一个方程在空间表示一个曲面。空间的一条曲线 C 可以看成两个曲面 S_1 和 S_2 的交线 (图 4-14)。因此, 曲线上的点的坐标应该满足这两个曲面的方程。反过来, 如果一个点的坐标, 同时满足两个曲面 S_1 和 S_2 的方程, 那么这个点既要在 S_1 上, 又要在 S_2 上, 所以必然在它们的交线 C 上。如此, 在一般情况下, 空间曲线是用两个方程表示的。这两个方程联立叫做曲线的方程。例如, 我们要表示 xy 平面上以坐标原点为圆心, 半径为 R 的圆 C 就不能只用一个方程

$$x^2 + y^2 = R^2$$

来表示。因为, 在空间这个方程表示一个圆柱面, 而不表示一个圆。为要表示圆 C , 就需要两个方程, 如

$$\begin{cases} x^2 + y^2 = R^2 \\ z = 0 \end{cases}$$

即把圆 C 看成是上面这个圆柱面与 xy 平面的交线。当然, 也可以表示成

$$\begin{cases} x^2 + y^2 + z^2 = R^2 \\ z = 0 \end{cases}$$

这是将圆 C 看成为第一个方程所表示的球面与 $x y$ 平面的交线。

习 题 五

1. 下列这些方程在空间表示什么图形。

① $x^2 + y^2 + z = 0$

② $z = 1 - x^2 - y^2$

③ $z = 4x^2 + y^2$

④ $z = 1 - 4x^2 - y^2$

⑤ $y^2 + z^2 = 1$

⑥ $2x - y = 2$

⑦ $y = \sin x$

⑧ $\frac{x^2}{4} + \frac{z^2}{9} = 1$

2. 下列方程组表示什么曲线

①
$$\begin{cases} x^2 + y^2 + z^2 = 49 \\ z = -5 \end{cases}$$

②
$$\begin{cases} x = y \\ z = 1 \end{cases}$$

3. 怎样用方程表示 z 轴?

4. 方程组

$$\begin{cases} x^2 + y^2 = R^2 \\ x^2 + y^2 + z^2 = 4R^2 \end{cases}$$

表示什么曲线? 表示几条曲线? 能不能用另外的方法表示出这些曲线来?

四、两个向量的向量积

两个向量的数量积是从物理问题(如作功问题)抽象出来的一种向量的乘积。两个向量还有另一种乘积,叫做向量积。它反映另一类物理现象。我们从物理模型出发。如图 7-15 所示,一载有电流强度为 I 的导线 l , 把它放在一个均匀磁

场 \vec{B} 中。磁场和载流导线就会发生相互作用。结果在导线上

作用一个力 \vec{F} 。这个力的大小等于

$$I |\vec{l}| |\vec{B}| \sin\theta$$

这里 $|\vec{l}|$ 为导线的长, \vec{l} 的方向即电流的方向, θ 为 \vec{l} 与 \vec{B} 的夹角。 \vec{F} 的方向垂直于 \vec{l} 和 \vec{B} , 且符合于“右手螺旋方向”。所谓“右手螺旋方向”是指: 当右手姆指伸直, 其它四指指向 \vec{l} 的正方向, 如果这四个指头向身体方向转动 θ 角 (θ 是一个小于 180° 的角) 能到达 \vec{B} 时, 姆指所指的方向就是 \vec{F} 的方向。

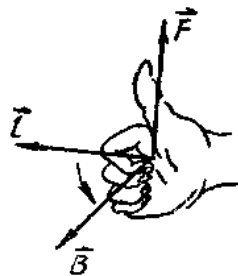


图 7-15

我们从这个物理模型抽象到一般的概念: 设有任意两个不平行的向量 \vec{a} 、 \vec{b} , 可以用下列两个规则确定另一向量 \vec{c} :

(1) \vec{c} 的长度为 $|\vec{a}||\vec{b}|\sin\theta$, θ 为 \vec{a} 、 \vec{b} 间的夹角。

(2) \vec{c} 的正方向是由 \vec{a} 到 \vec{b} 按“右手螺旋方向”确定的方向。

这个由 \vec{a} 、 \vec{b} 唯一确定的向量 \vec{c} , 叫做 \vec{a} 与 \vec{b} 的向量积, 记作

$$\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b}$$

如果 \vec{a} 、 \vec{b} 为平行向量(即 $\theta = 0$), 或 \vec{a} 、 \vec{b} 中有零向量, 规定 $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}$

有了向量积的概念, 上面载流导线受到磁场的作用力 \vec{F} 可以表示为

$$\vec{F} = I(\vec{l} \times \vec{B})$$

即 \vec{F} 等于 \vec{l} 与 \vec{B} 的向量积的 I 倍。

值得注意的是: 两个向量间有两种不同的乘积, 一种乘积是数量, 叫数量积; 另一种乘积是向量, 叫向量积。为了区别这两种乘积, 数量积的乘号用“ \cdot ”表示, 所以数量积又叫“点积”; 向量积的乘号用“ \times ”表示, 所以向量积又叫“叉积”。我们知道, 两个数量的乘积, 如 a 乘 b , 既可以写成 $a \cdot b$, 也可以写成 $a \times b$, 还可以写成 ab 。但对于两个向量 \vec{a} 和 \vec{b} , $\vec{a} \cdot \vec{b}$ 与 $\vec{a} \times \vec{b}$ 表示完全不同的内容。因此, 不能混淆起来。而且, 都不能写成 $\vec{a} \vec{b}$ 。

根据向量积的意义, 不难求出基本单位向量 \vec{i} 、 \vec{j} 、 \vec{k} 间的向量积:

$$\left. \begin{array}{lll} \vec{i} \times \vec{i} = \vec{0}, & \vec{j} \times \vec{j} = \vec{0}, & \vec{k} \times \vec{k} = \vec{0} \\ \vec{i} \times \vec{j} = \vec{k}, & \vec{j} \times \vec{k} = \vec{i}, & \vec{k} \times \vec{i} = \vec{j} \\ \vec{j} \times \vec{i} = -\vec{k}, & \vec{k} \times \vec{j} = -\vec{i}, & \vec{i} \times \vec{k} = -\vec{j} \end{array} \right\} \quad (1)$$

显然这里 $\vec{i} \times \vec{j}$ 不等于 $\vec{j} \times \vec{i}$, 它们差个负号。就是说两个向量的向量积不符合交换律。根据向量积的意义, 可以看出, 对任意的两个向量, 如果调换它们在向量积中的前后次序, 向量积就要差个负号。即

$$\vec{a} \times \vec{b} = -(\vec{b} \times \vec{a})$$

对于向量积, 结合律与分配律都是符合的, 即

$$\begin{aligned} \vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) &= (\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c} \\ \vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c}) &= \vec{a} \times \vec{b} + \vec{a} \times \vec{c} \\ (\vec{b} + \vec{c}) \times \vec{a} &= \vec{b} \times \vec{a} + \vec{c} \times \vec{a} \end{aligned}$$

这些不证明了。

怎样从两个向量的坐标表示

$$\vec{a} = a_1 \vec{i} + a_2 \vec{j} + a_3 \vec{k}, \quad \vec{b} = b_1 \vec{i} + b_2 \vec{j} + b_3 \vec{k}$$

写出 $\vec{a} \times \vec{b}$ 的坐标表示呢? 利用分配律和上面的(1)式, 可以算出

$$\vec{a} \times \vec{b} = (a_1 \vec{i} + a_2 \vec{j} + a_3 \vec{k}) \times (b_1 \vec{i} + b_2 \vec{j} + b_3 \vec{k})$$

$$\begin{aligned}
&= a_1 b_1 \vec{i} \times \vec{i} + a_2 b_2 \vec{j} \times \vec{j} + a_3 b_3 \vec{k} \times \vec{k} \\
&\quad + a_1 b_2 \vec{i} \times \vec{j} + a_2 b_3 \vec{j} \times \vec{k} + a_3 b_1 \vec{k} \times \vec{i} \\
&\quad + a_2 b_1 \vec{j} \times \vec{i} + a_3 b_2 \vec{k} \times \vec{j} + a_1 b_3 \vec{i} \times \vec{k} \\
&= 0 + 0 + 0 + a_1 b_2 \vec{k} + a_2 b_3 \vec{i} + a_3 b_1 \vec{j} \\
&\quad - a_2 b_1 \vec{k} - a_3 b_2 \vec{i} - a_1 b_3 \vec{j} \\
&= (a_2 b_3 - a_3 b_2) \vec{i} + (a_3 b_1 - a_1 b_3) \vec{j} + (a_1 b_2 - a_2 b_1) \vec{k}
\end{aligned}$$

这个结果，如用下面行列式表示，就比较容易记忆了。

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} \quad (2)$$

下面，我们举两个应用向量积解决几何问题的例：

例 1 求与 $3\vec{i} + 2\vec{j} - 5\vec{k}$ 和 $-2\vec{i} - \vec{j} + 4\vec{k}$ 都垂直的单位向量。
首先，利用向量积求出与这两个向量都垂直的一个向量

$$\begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 3 & 2 & -5 \\ -2 & -1 & 4 \end{vmatrix} = 3\vec{i} - 2\vec{j} + \vec{k}$$

这个向量的长为

$$\sqrt{3^2 + 2^2 + 1} = \sqrt{14}$$

因此，所求单位向量共有两个，它们是

$$\frac{3\vec{i} - 2\vec{j} + \vec{k}}{\sqrt{14}}, \quad -\frac{3\vec{i} - 2\vec{j} + \vec{k}}{\sqrt{14}}$$

例 2 求过下列三点

$$P_1(2, 3, -3), \quad P_2(0, -2, 1), \quad P_3(-3, 4, 1)$$

的平面的方程

首先我们先求出这个平面的一个法线向量。作出平面上的两个向量

$$\overrightarrow{P_1 P_2} = -2\vec{i} - 5\vec{j} + 4\vec{k}$$

$$\overrightarrow{P_1 P_3} = -5\vec{i} + \vec{j} + 4\vec{k}$$

显然， $\overrightarrow{P_1 P_2} \times \overrightarrow{P_1 P_3}$ 是所求平面的一个法线向量，写出它的坐标表示式

$$\overrightarrow{P_1 P_2} \times \overrightarrow{P_1 P_3} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -2 & -5 & 4 \\ -5 & 1 & 4 \end{vmatrix} = -24\vec{i} - 12\vec{j} - 27\vec{k}$$

有了法线向量，平面又通过 $P_1(2, 3, -3)$ 点，故所求平面方程为