

高等工业专科学校试用教材

高等数学

下册

江苏省《高等数学》编写组

江苏教育出版社

高等工业专科 通用教材

高 等 数 学

下 册

江苏省《高等数学》编写组

江苏教育出版社

高等工业专科学校试用教材
高等数学学
下册

江苏省《高等数学》编写组

、江苏教育出版社出版
江苏省新华书店发行 靖江印刷厂印刷
开本787×1092毫米1/32 印张9.5 字数200,000
1985年10月第1版 1985年10月第1次印刷
印数1—13000册

书号：7351·224 定价：1.60元

责任编辑 王建军

前　　言

为了适应高等工业专科学校数学教学的需要，大力提高教学质量，改变专科借用本科教材的现状，我们在江苏省高教局的组织领导下，在有关学校的~~支持~~下，编写了这本教材，供高等工业专科学校、职业大学各专业使用；也可供要求相近的大学本科、专科、职工大学、业余大学、干部训练班等作为选用教材；还可供具有高中文化水平有志于自学成才的同志选用。

本书在内容选择、结构体系和应用举例诸方面都努力体现专科特色，力求贯彻少而精的原则。教材比较注重学生基本运算能力的训练和运算方法上的归纳与指导；同时还尽可能注意理论与实际的联系以及能力的培养。

本教材实际授课时数为 160 学时左右，分上、下两册出版。上册包括一元函数微积分和微分方程，下册包括向量代数与空间解析几何、多元函数微积分和无穷级数，每节配有习题，各章有复习题，书末附有答案。书中*号内容可供不同专业取舍。

参加本书编写工作的有（以姓氏笔划为序）：王清俊（连云港化学矿业专科学校），江天学（常州工业技术学院），庄海宜（南通纺织工学院），张茂康（扬州工业专科学校），张谭生（南通纺织工学院），吴敬溧（连云港化学矿业专科学校），汪瑶同（扬州工业专科学校），杨慧玲、柴伯琪（无锡大学），黄绍贤（扬州工业专科学校），常柏林（盐城工业专科学校），

彭玉芳（常州工业技术学院）。汪璐同、庄海宜、杨慧玲等同志对稿件作了进一步修改，最后由汪璐同定稿。

全国工科教材编审委员会编委、南京工学院陶永德副教授审阅了本书全稿，提出了不少改进意见，对完成本教材起了重要的指导作用，对此我们表示衷心的感谢。

由于编者水平有限，书中难免有不妥之处，敬请读者批评指正，以便再版时修改。

江苏省《高等数学》编写组

一九八五年六月

目 录

第七章 向量代数与空间解析几何	(1)
第一节 空间直角坐标系与向量	(1)
一、空间直角坐标系 (1)	二、向量及其线性运算 (3)
三、向量的坐标表示 (6)	
习题 7—1 (8)	
第二节 数量积与向量积	(8)
一、两向量的数量积 (8)	二、两向量的向量积 (13)
习题 7—2 (17)	
第三节 平面的方程	(18)
一、平面的点法式方程 (18)	二、平面的一般式方程 (20)
习题 7—3 (23)	
第四节 空间直线的方程	(23)
一、直线的一般式方程 (23)	二、直线的标准方程 (24)
三、直线的参数方程 (26)	
习题 7—4 (27)	
第五节 曲面方程	(28)
一、曲面方程的概念 (28)	二、旋转曲面 (29)
三、柱面 (31)	习题 7—5 (33)
第六节 空间曲线的方程	(34)
一、空间曲线的一般方程 (34)	二、空间曲线的参数方程 (35)
三、空间曲线在坐标面	

上的投影 (36)	习题 7—6 (38)	
第七节 三次曲面	(39)	
一、椭球面 (39)	二、抛物面 (41)	三、双曲面 (42)
习题 7—7 (44)		
复习题七 (44)		
第八章 多元函数微分法及其应用	(47)	
第一节 多元函数的概念	(47)	
一、二元函数的定义 (47)	二、二元函数的几何意义 (50)	
习题 8—1 (51)		
第二节 二元函数的极限与连续性	(52)	
一、二元函数的极限 (52)	二、二元函数的连续性 (54)	
习题 8—2 (57)		
第三节 偏导数与全微分	(57)	
一、偏导数的定义 (57)	二、二阶偏导数 (63)	
习题 8—3 (1) (65)		
三、全微分 (66)		
习题 8—3 (2) (72)		
第四节 多元函数微分法	(73)	
一、复合函数微分法 (73)	习题 8—4 (1) (81)	
二、隐函数微分法 (82)	习题 8—4 (2) (84)	
第五节 多元函数微分法的应用	(85)	
一、偏导数的几何应用 (85)	习题 8—5 (1) (90)	
二、二元函数的极值及其求法 (91)	习题 8—5 (2) (97)	
复习题八 (97)		
第九章 重积分	(101)	
第一节 二重积分的概念及其性质	(101)	
一、两个实例 (101)	二、二重积分的定义 (104)	
三、二重积分的性质 (106)	习题 9—1 (109)	

第二节 二重积分的计算法	(109)
一、在直角坐标系中的计算法 (110) 二、在极坐标系中的计算法 (119)	习题 9—2 (123)
第三节 二重积分的应用举例	(126)
一、几何应用举例 (127) 二、物理应用举例 (132)	习题 9—3 (139)
第四节 三重积分的概念及计算法	(140)
一、三重积分的概念 (140) 二、三重积分的计算法 (142)	习题 9—4 (155) 复习题九 (157)
第十章 曲线积分与曲面积分	(160)
第一节 对弧长的曲线积分	(160)
一、对弧长的曲线积分的概念 (160) 二、对弧长的曲线积分的性质 (162)	三、对弧长的曲线积分的计算法 (163) 习题 10—1 (166)
第二节 对坐标的曲线积分	(167)
一、对坐标的曲线积分的概念 (167) 二、对坐标的曲线积分的性质 (170)	三、对坐标的曲线积分的计算法 (171) 习题 10—2 (175)
第三节 格林公式	(177)
一、格林公式 (177) 二、曲线积分与路径无关的条件 (180)	习题 10—3 (183)
*第四节 曲面积分	(184)
一、对面积的曲面积分 (184) 二、对坐标的曲面积分 (190)	三、高斯公式 (202) *习题 10—4 (203) 复习题十 (205)
第十一章 无穷级数	(209)

第一节 无穷级数的敛散性.....	(209)
一、无穷级数及其敛散性 (209)	二、无穷级
数的基本性质 (212)	三、级数收敛的必要条件
(213) 习题11—1 (215)	
第二节 常数项级数的审敛法.....	(216)
一、正项级数的审敛法 (216)	二、交错级数
的审敛法 (221)	三、绝对收敛与条件收敛 (223)
习题11—2 (224)	
第三节 幂级数.....	(225)
一、函数项级数的一般概念 (225)	二、幂级
数及其收敛性 (226)	三、幂级数的运算 (231)
习题11—3 (234)	
第四节 函数展开为幂级数.....	(235)
一、泰勒公式 (235)	二、泰勒级数 (237)
三、把函数展开成幂级数 (239)	习题11—4 (245)
*第五节 傅立叶级数.....	(246)
一、周期为 2π 的函数的傅立叶级数 (246)	二、定
义在 $[-\pi, \pi]$ 或 $[0, \pi]$ 上的函数的傅立叶级数	
(257)	三、周期为 $2l$ 的函数的傅立叶级数 (263)
*习题11—5 (269)	复习题十一 (270)
习题答案.....	(274)

第七章 向量代数与空间解析几何

空间解析几何是用代数方法来研究空间几何问题的，本章在建立空间直角坐标系后，将介绍向量及其运算，并以向量为工具来讨论空间的平面和直线，最后介绍空间的曲面和曲线的方程。

第一节 空间直角坐标系与向量

一、空间直角坐标系

过空间一个定点 O 作三条相互垂直的数轴 Ox 、 Oy 、 Oz ，这就建立了一个空间直角坐标系。定点 O 称为坐标原点，三条数轴称为坐标轴，分别为 x 轴、 y 轴、 z 轴，各坐标轴的顺序和正向可按右手法则规定如下：以右手握住 z 轴，让右手的四指从 x 轴正向以 $\frac{\pi}{2}$ 角度转向 y 轴正向时，大姆指所指方向就是 z 轴正向。每两条坐标轴可以确定一个平面，这样的平面共有三个，统称为坐标平面，顺次为 xy 面、 yz 面、 zx 面，其中 xy 面是由 x 轴与 y 轴确定的，其余类同。这三个平面相互垂直，且把空间分成八个部分，每一部分称为一个卦限，含有正向 x 轴、正向 y 轴和正向 z 轴的那个卦限称为第一卦限（图7—1）。

设 P 为空间的一点（图7—2），过点 P 作垂直于三坐标轴

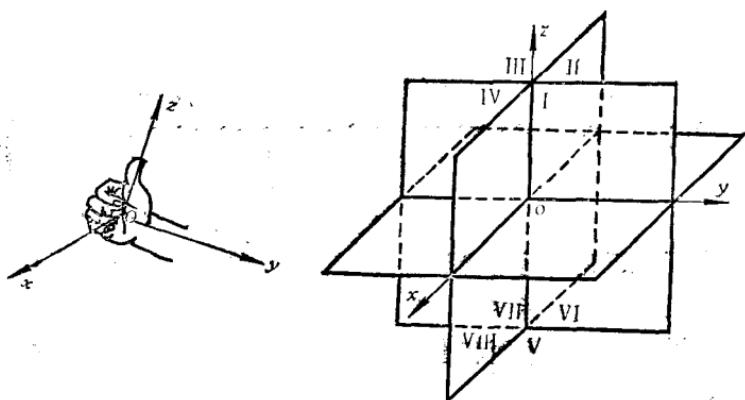


图 7-1

的平面，与三坐标轴分别相交于 A 、 B 、 C 三点，设这三点在 x 轴、 y 轴、 z 轴上的坐标顺次为 x 、 y 、 z ，于是空间的一点 P 唯一地确定了一个有序数组 (x, y, z) 。反之，已知一个有序数组 (x, y, z) ，在空间必有唯一确定的一点与它对应，因此空间的所有点与全体有序数组 (x, y, z) 之间建立了一一对应的关系。

这组数 (x, y, z) 就称为点 P 的坐标，记为 $P(x, y, z)$ 。其中 x 称为横坐标， y 称为纵坐标， z 称为竖坐标。

显然，原点 O 的坐标为 $(0, 0, 0)$ ；在 x 轴上的点， $y = z = 0$ ；在 y 轴上的点， $z = x = 0$ ；在 z 轴上的点， $x = y = 0$ ；在 yz 面上的点， $x = 0$ ；在 zx

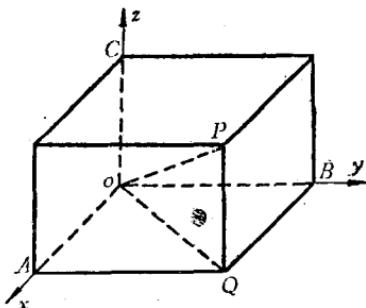


图 7-2

面上的点， $y = 0$ ；在 x y 面上的点， $z = 0$ 。

从图7—2可以看出

$$|OQ|^2 = |OA|^2 + |AQ|^2 = |OA|^2 + |OB|^2 = x^2 + y^2,$$

$$|OP|^2 = |OQ|^2 + |QP|^2 = |OQ|^2 + |OC|^2 = x^2 + y^2 + z^2,$$

所以，点 $P(x, y, z)$ 与原点 $O(0, 0, 0)$ 的距离是

$$|OP| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}.$$

二、向量及其线性运算

1. 向量的概念

在一些物理量中，如力、位移、速度等，它们除有大小外还有方向，这种既有大小又有方向的量称为**向量**。

我们用有向线段 \overrightarrow{OP} 来表示向量（图7—3），其中 O 、

P 分别为向量 \overrightarrow{OP} 的起点和终点，线段的长度 $|OP|$ 表示向量 \overrightarrow{OP} 的大小。也可用粗体字母 a 、 b 、…表示向量。

对于向量，我们只考虑其大小和方向，不考虑其起点，向量可以平行地自由移动（称为**自由向量**）。因此，如果两向量 a 、 b 的大小相等，方向相同，就称它们是**相等的**，记作 $a = b$ 。

向量的大小称为**向量的模**，向量 a 的模记作 $|a|$ 。模等于1的向量称为**单位向量**，模等于零的向量称为**零向量**，记作 0 ，零向量的方向不定。

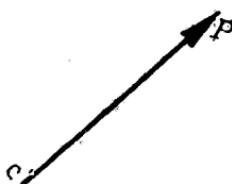


图 7—3

2. 向量的加减法

设有两个非零向量 \mathbf{a} 、 \mathbf{b} , 平移 \mathbf{a} 、 \mathbf{b} 使起点重合, 并以 \mathbf{a} 、 \mathbf{b} 为边作平行四边形(如图7—4所示), 那么, 以 \mathbf{a} 、 \mathbf{b} 的起点为起点的对角线所表示的向量定义为两向量之和, 记作 $\mathbf{a} + \mathbf{b}$, 这就是向量加法的平行四边形法则. 由于向量 \mathbf{b} 的起点可以平行移动到 \mathbf{a} 的终点, 因而向量的加法也可理解为: 以向量 \mathbf{a} 的终点为向量 \mathbf{b} 的起点作向量 \mathbf{b} , 然后作出由 \mathbf{a} 的起点到 \mathbf{b} 的终点的向量, 即为 $\mathbf{a} + \mathbf{b}$, 这是向量加法的三角形法则, 这个法则可以推广到求任意有限个向量的和.

从图7—4、7—5可以看出:
向量的加法满足交换律和结合律,
即

$$\mathbf{a} + \mathbf{b} = \mathbf{b} + \mathbf{a};$$

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

向量的减法, 可以看作向量加法的逆运算. 规定: 若 $\mathbf{b} + \mathbf{c} = \mathbf{a}$, 则 \mathbf{c} 称为 \mathbf{a} 与 \mathbf{b} 的差, 记作 $\mathbf{c} = \mathbf{a} - \mathbf{b}$ (图7—6).

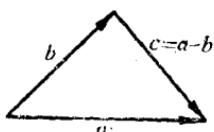


图 7—6

与已知向量 \mathbf{a} 的模相等而方向相反的向量称为 \mathbf{a} 的负向量, 记作 $-\mathbf{a}$. 应用负向量的概念, 可以把向量的减法变成向量的加法来运算, 即

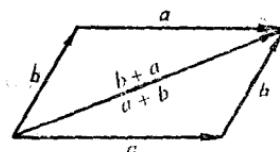


图 7—4

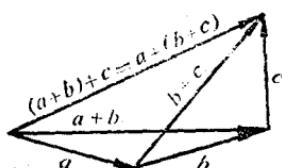


图 7—5

$$\mathbf{a} - \mathbf{b} = \mathbf{a} + (-\mathbf{b}) \text{ (图 7-7).}$$

3. 数乘向量

定义 向量 \mathbf{a} 与数量 λ 的乘积 $\lambda\mathbf{a}$ 仍是一个向量, $\lambda\mathbf{a}$ 的模是 $|\lambda| \cdot |\mathbf{a}|$. 当 $\lambda > 0$ 时, $\lambda\mathbf{a}$ 与 \mathbf{a} 的方向相同; 当 $\lambda < 0$ 时, $\lambda\mathbf{a}$ 与 \mathbf{a} 的方向相反.

$\lambda = 0$ 时, $\lambda\mathbf{a} = \mathbf{0}$; $\lambda = 1$ 时,

$$1 \cdot \mathbf{a} = \mathbf{a}; \quad \lambda = -1 \text{ 时}, (-1) \cdot \mathbf{a} = -\mathbf{a}.$$

数乘向量满足结合律与分配律, 即

$$\mu(\lambda\mathbf{a}) = (\mu\lambda)\mathbf{a},$$

$$\lambda(\mathbf{a} + \mathbf{b}) = \lambda\mathbf{a} + \lambda\mathbf{b},$$

$$(\lambda + \mu)\mathbf{a} = \lambda\mathbf{a} + \mu\mathbf{a},$$

其中 λ, μ 都是数量.

设 \mathbf{a} 为非零向量, 令 $\lambda = \frac{1}{|\mathbf{a}|}$, 于是 $\lambda\mathbf{a} = \frac{\mathbf{a}}{|\mathbf{a}|}$, $\frac{\mathbf{a}}{|\mathbf{a}|}$ 的模等于 1, 故 $\frac{\mathbf{a}}{|\mathbf{a}|}$ 是一个与 \mathbf{a} 同向的单位向量, 记作 $\mathbf{a}^\circ = \frac{\mathbf{a}}{|\mathbf{a}|}$, 因此 \mathbf{a} 可以表示为

$$\mathbf{a} = |\mathbf{a}|\mathbf{a}^\circ.$$

这将给以后的向量运算带来很大方便. 例如, 设 \mathbf{i} 是与 x 轴同向的单位向量, \overrightarrow{OA} 是 x 轴上的一个向量, 点 A 的坐标为 x , 则不论 \overrightarrow{OA} 的方向是否与 x 轴同向, 都有

$$\overrightarrow{OA} = xi,$$

且当 $x > 0$ 时, \overrightarrow{OA} 与 x 轴的方向相同; 当 $x < 0$ 时, \overrightarrow{OA} 与 x 轴的方向相反.

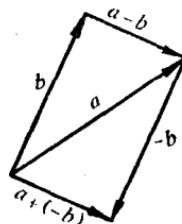


图 7-7

三、向量的坐标表示

上面从几何角度介绍了向量及其运算，但是有些问题仅靠几何方法是很难解决的。现在用代数方法来讨论向量及其运算。

在空间直角坐标系

中，沿 x 轴、 y 轴、 z 轴的方向分别取单位向量 \mathbf{i} 、 \mathbf{j} 、 \mathbf{k} ，称为基本单位向量。

设向量 \mathbf{a} 的起点在坐标原点 O （图 7—8），过 \mathbf{a} 的终点 $P(x, y, z)$ 作三个平面，分别垂直于三条坐标轴，并顺次交于点 A 、 B 、 C 。

因 \overrightarrow{OA} 在 x 轴上，点 A 的

坐标是 x ，故有 $\overrightarrow{OA} = x\mathbf{i}$ ，同理有 $\overrightarrow{OB} = y\mathbf{j}$ ， $\overrightarrow{OC} = z\mathbf{k}$ ，从而有

$$\mathbf{a} = \overrightarrow{OP} = \overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB} + \overrightarrow{OC} = x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k},$$

上式称为向量 \mathbf{a} 的坐标表示式，简记为

$$\mathbf{a} = \{x, y, z\}.$$

x 、 y 、 z 也称为向量 \mathbf{a} 的坐标，而 (x, y, z) 恰是向量 \mathbf{a} 的终点 P 的坐标。向量 $x\mathbf{i}$ 、 $y\mathbf{j}$ 、 $z\mathbf{k}$ 分别叫做 \mathbf{a} 在 x 轴、 y 轴、 z 轴上的分向量。显然，零向量的三个坐标全为零，即 $\mathbf{0} = \{0, 0, 0\}$ ，基本单位向量的坐标分别为： $\mathbf{i} = \{1, 0, 0\}$ ，

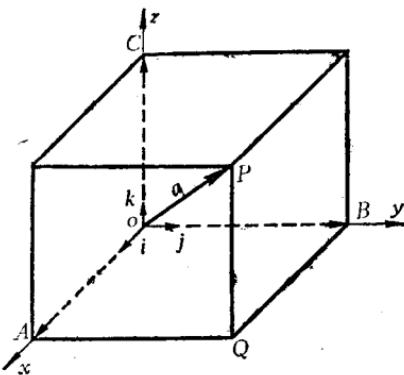


图 7—8

$$\mathbf{j} = \{0, 1, 0\}, \mathbf{k} = \{0, 0, 1\}.$$

例1 已知 $\mathbf{a} = \overrightarrow{AB}$ 是以 $A(x_1, y_1, z_1)$ 为起点, $B(x_2, y_2, z_2)$ 为终点的向量 (图7-9), 求向量 \mathbf{a} 的坐标.

$$\text{解 } \mathbf{a} = \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{OB} - \overrightarrow{OA}$$

$$= (x_2 \mathbf{i} + y_2 \mathbf{j} + z_2 \mathbf{k}) - (x_1 \mathbf{i} + y_1 \mathbf{j} + z_1 \mathbf{k}) \\ = (x_2 - x_1) \mathbf{i} + (y_2 - y_1) \mathbf{j} + (z_2 - z_1) \mathbf{k},$$

$$\text{即 } \mathbf{a} = \{x_2 - x_1, y_2 - y_1, z_2 - z_1\}.$$

由此可知, 起点不在坐标原点的向量的坐标, 恰好等于向量终点坐标与起点坐标之差.

利用向量的坐标表示式、向量加法的交换律与结合律, 以及数乘向量的结合律与分配律, 可进行如下运算:

$$\text{设 } \mathbf{a} = \{a_x, a_y, a_z\}, \quad \mathbf{b} = \{b_x, b_y, b_z\}, \\ \text{即 } \mathbf{a} = a_x \mathbf{i} + a_y \mathbf{j} + a_z \mathbf{k}, \quad \mathbf{b} = b_x \mathbf{i} + b_y \mathbf{j} + b_z \mathbf{k},$$

$$\begin{aligned} \text{则 } \mathbf{a} \pm \mathbf{b} &= (a_x \mathbf{i} + a_y \mathbf{j} + a_z \mathbf{k}) \pm (b_x \mathbf{i} + b_y \mathbf{j} + b_z \mathbf{k}) \\ &= (a_x \pm b_x) \mathbf{i} + (a_y \pm b_y) \mathbf{j} + (a_z \pm b_z) \mathbf{k}, \\ \lambda \mathbf{a} &= \lambda(a_x \mathbf{i} + a_y \mathbf{j} + a_z \mathbf{k}) \\ &= (\lambda a_x) \mathbf{i} + (\lambda a_y) \mathbf{j} + (\lambda a_z) \mathbf{k}. \end{aligned} \quad (\lambda \text{ 为数量})$$

或记为

$$\mathbf{a} \pm \mathbf{b} = \{a_x \pm b_x, a_y \pm b_y, a_z \pm b_z\},$$

$$\lambda \mathbf{a} = \{\lambda a_x, \lambda a_y, \lambda a_z\}.$$

由此可见, 对向量的运算可以转化为普通的代数运算.

$$\text{例2 已知 } \mathbf{a} = \{1, -2, 3\}, \mathbf{b} = \{1, 5, -4\},$$

求 $2\mathbf{a} - 3\mathbf{b}$.

$$\text{解 因 } 2\mathbf{a} = \{2, -4, 6\}, 3\mathbf{b} = \{3, 15, -12\},$$

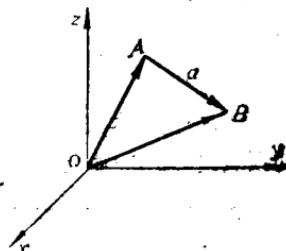


图 7-9

所以

$$\begin{aligned}2\mathbf{a} - 3\mathbf{b} &= \{2 - 3, -4 - 15, 6 - (-12)\} \\&= \{-1, -19, 18\}.\end{aligned}$$

习 题 7—1

1. 在空间直角坐标系中，定出点 $A(3, 1, 2)$ 与 $B(2, -1, 3)$ 的位置，并求出它们关于（1）各坐标面；（2）各坐标轴；（3）原点的对称点的坐标。

2. 一立方体放置在 xy 平面上，其底面的中心与原点相合，底面的顶点在 x 轴和 y 轴上。已知立方体的边长为 a ，求其它各顶点的坐标。

3. 已知平行四边形 $ABCD$ ，设 $\overrightarrow{AB} = \mathbf{a}$, $\overrightarrow{AD} = \mathbf{b}$ ，试用 \mathbf{a} 和 \mathbf{b} 表示向量 \overrightarrow{MA} , \overrightarrow{MB} , \overrightarrow{MC} 和 \overrightarrow{MD} ，这里 M 是平行四边形对角线的交点。

4. 已知向量 $\mathbf{a} = \{3, 5, -1\}$, $\mathbf{b} = \{2, 2, 2\}$, $\mathbf{c} = \{4, -1, -3\}$ ，求（1） $2\mathbf{a} - 3\mathbf{b} + 4\mathbf{c}$ ；（2） $m\mathbf{a} + n\mathbf{b}$ (m, n 是常数)。

5. 设向量 $\mathbf{a} = \{3, 2, 1\}$, $\mathbf{b} = \{1, -1, 2\}$, $\mathbf{c} = \{x, y, z\}$ ，问当 x, y, z 分别取什么值时，等式 $3\mathbf{a} - 5\mathbf{b} + 2\mathbf{c} = \mathbf{0}$ 才能成立？

第二节 数量积与向量积

一、两向量的数量积

首先，我们来建立空间两向量的夹角的概念。设在空间有两向量 \mathbf{a} 、 \mathbf{b} ，交于点 M (图 7—10)。在两向量所决定的平面上，从一向量的正向到另一向量的正向所需旋转的角度为 θ (限定

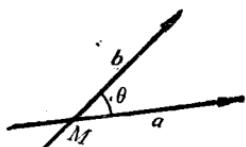


图 7—10