

高等学校教学用书



高等数学

第三卷

R. 罗德 著

秦裕瑗 譯

人民教育出版社

高等学校教学用书



高等数学

第三卷

R. 罗德著
泰裕瑗譯

人民教育出版社

本书系根据萊比錫托伊布訥出版社(B. G. Teubner Verlagsgesellschaft)出版的罗德(R. Rothe)著“高等数学”(Höhere Mathematik)第三卷1956年第9版譯出。原书特点是叙述簡要，內容丰富，注重实用近似方法、計算技巧与科技应用，而又不忽視必要的理論基础。此外，并附有相当数量的例題和习題。虽然书中对較重要与較难的材料有足够詳尽的与富于启发性的讲解，但有許多地方仍需讀者作相当大的努力才能深入理解，确实得到好处。本书可以推荐給教学經驗丰富的教師；如果吸取其中的优点，适当加以發揮，可以帮助他們在教学上取得較好的效果。

原书是供德国大学数理系及工科各系学生用的，因此对我国同类性质的各系也有相当大的参考价值，特別是适用于需要数学較多的工科各系。

高等数学

第三卷

R. 罗 德 著

秦 裕 璞 譯

北京市书刊出版业营业許可证出字第2号

人民教育出版社出版(北京景山东街)

人民教育印刷厂印装

新华书店北京发行所发行

各地新华书店經售

统一书号K13010·1089 开本 850×1168 1/22 印张 8 4/16

字数 206,000 印数 000,1—3,800 定价(6)元 0.30

1963年8月第1版 1963年8月北京第1次印刷

序　　言

本卷包含曲面与曲綫坐标、曲綫积分与重积分的最重要的定理，末后还有一章微分方程，所有这些部分里都有許多应用。为了使讀者熟练并加深知識，附有九十七个练习題，分成十批。本书有些地方叙述比較簡略，如果讀者确实要想从中得到好处，深入艰苦学习是必要的。

本卷是第九版，只是第八版的未加修改的重印版。著者已于1942年故世；本书已經过多次版的考驗，可以不再修改了，而不一致和排印錯誤的地方已随时加以修正了。

托伊布訥出版社 1956年秋于萊比錫

目 录

序言	vii
第一章 曲面与空间曲线坐标	1
§ 1. 曲面的解析表示·例	1
1. 参数表示。2. 例。3. 旋转曲面。4. 平面的参数表示。5. 附言。6. 二 次曲面。7. 二次曲面的直母线。	
§ 2. 切平面·弧长元素·曲面的法线·面积元素	8
1. 曲面上的曲线。2. 切平面。3. 弧长元素。4. 曲面的法线，5. 面积元素。	
§ 3. 例及补充知识	12
1. 笛卡儿坐标系中的平面。2. 极坐标系中的平面。3. 任意曲线坐标系 中的平面。4. 平面上的一个格网与平面的面积元素。5. 续。6. 半球 面。7. 一般的旋转曲面。8. 正螺旋面。9. 一般曲面。	
§ 4. 空间的曲线坐标·体积元素	17
1. 空间的分割。2. 分割空间的例。3. 空间(球)极坐标(球面坐标)。 4. 斜笛卡儿坐标。5. 共焦二次曲面。6. 续。7. 续·恰当的参数表示式。 8. 续·焦点的性质。9. 空间元素或体积元素。10. 例。	
§ 1至§ 4的练习题	24
第二章 空间曲线积分·二重积分与多重积分	27
§ 5. 空间曲线积分	27
1. 定义。2. 例。3. 曲线积分的矢量表示。4. 在物理与工程上的应用。 5. 例。	
§ 6. 全微分的曲线积分·势的概念	32
1. 与路线上无关的曲线积分。2. 势。3. 封闭路线上曲线积分。4. 可积 条件。5. 势的求法。6. 矢量的旋度与位置函数的梯度。7. 例。8. 等值 面(等高面)。	
§ 5与§ 6的练习题	41
§ 7. 二重积分	42
1. 引言。2. 二重积分的定义。3. 定理。4. 二重积分的性质。5. 中值定 理。	
§ 8. 二重积分的计算法	47
1. 引言。2. 二重积分与二次积分。3. 连续函数与矩形域。4. 按段连续	

试读结束：需要全本请在线购买：

www.ertongbook.com

的有界函数与矩形域。5. 公式(2)的证明。6. 附言。	
§ 9. 例及应用.....	55
1. 平面域的面积。2. 問題。3. 狄里希萊公式。4. 特例。	
§ 10. 曲面块的面积.....	58
1. 引言。2. 曲面块的面积。3. 例·佛罗棱薩問題或維凡尼問題。4. 圓柱的鑄刻面——許瓦茲的例。5. 曲面面积作为多面形的面积的极限。	
§ 11. 三重与多重积分.....	63
1. 三重积分。2. 例。3. 一个三重广义积分的例。4. 正柱体的体积·卡瓦里利原理。5. 多重积分。	
§ 7 至 § 11 的练习题.....	68
§ 12. 引进新变量变换重积分.....	69
1. 三重积分换元法。2. 繢。3. 繢。4. 附言。5. 不变式·曲面积分与三重积分。6. 例。7. 任意正柱面的側面积。8. n 維“球”的“体积”。	
§ 13. 重积分的几何应用.....	83
1. 质量。2. 质心与靜力矩。3. 斯太諾定理。4. 几何形心。5. 例。6. 古魯靜法則。7. 惯性半徑与慣性矩。8. 惯性矩的性质·例。	
§ 14. 重积分的物理应用.....	94
1. 通过孔口的流量。2. 例。3. 液体压力与压力中心·离心矩。4. 势。5. 例。6. 匀质圆周的对数势。7. 高阶矩量。8. 例。9. 矩量曲线。	
§ 12 至 § 14 的练习题.....	110
§ 15. 曲綫积分·二重积分与三重积分之間的关系.....	113
1. 引言。2. 可积条件。3. 面积作为曲綫积分。4. 高阶矩量作为曲綫积分。5. 矩量僥。6. 一个不連續函数的例。	
§ 16. 繢·斯托克斯、高斯与格林积分定理.....	120
1. 斯托克斯积分定理。2. 斯托克斯定理的矢量形式。3. 推論。4. 对电动力学中麦克斯威尔方程的应用。5. 高斯积分定理。6. 应用。7. 矢性质。8. 由第二个麦克斯威尔方程所推得的結果。	
§ 15 与 § 16 的练习题.....	131
第三章 微分方程.....	133
§ 17. 微分方程一般概念.....	133
1. 定义与分类。2. 微分方程的积分。3. 例。4. 微分方程的构成。5. 例。	
§ 18. 例(續)·常微分方程組与偏微分方程組.....	139
1. 动力学的基本方程。2. 矢量場的場綫(流綫)的微分方程。3. 柯西-黎曼偏微分方程·平面势方程。4. 空間势方程·卜瓦松微分方程。5. 有公共軸的所有旋轉曲面的微分方程。	

§ 19. 导出简单微分方程的一些重要物理与工程上問題以及它們的解法.....	144
1. 引言。2. 横截面有常数压强的墩体。3. 质点的自由无阻尼弹性振动。	
4. 續·微分方程(8)的另一个解法。5. 电容器在放电时的电振荡。6. 数学摆。7. 摆的微小摆动。8. 滑旋路綫問題(滑过一个圈圈)。9. 追綫。	
§ 17 至 § 19 的练习題.....	158
§ 20. 一阶微分方程·初等积分方法.....	159
1. 引言。2. 分离变量法。3. 齐次变量型。4. 例。5. 一阶线性微分方程。	
6. 例·有自感阻抗的电路。	
§ 21. 一阶微分方程(續)·应用.....	165
1. 积分因子法。2. 例。3. 与 y 二次相关的微分方程。4. 例。5. 黎卡蒂微分方程与二阶线性齐次微分方程的关系。6. 裴奴利微分方程。7. 新变量的引入。8. 几何应用与曲线族相交的轨綫。9. 例。10. 地形面的等高綫与最大坡度綫。§ 20 与 § 21 的练习題.....	177
§ 22. 积分曲綫的作图与伸展情况·存在定理·逐次逼近法·图解积分法与数值积分法.....	179
1. 积分曲綫。2. 等傾綫。3. 用抛物綫弧段作近似积分曲綫·李普希茲条件。4. 常微分方程的解的存在定理。5. 定理的证明。6. 例。7. 微分方程借助于逐次积分的图解积分法(龙格法)。8. 数值积分法·龙格与库塔近似法。	
§ 23. 奇解·克莱洛与拉格朗日微分方程.....	190
1. 奇解。2. 例。3. 克莱洛微分方程。4. 例。5. 拉格朗日微分方程。	
6. 例。	
§ 24. 近似微分方程·积分曲綫在不定点邻域內的性态.....	195
1. 近似微分方程。2. 誤差的确定。3. 例。4. 不定点。5. 用幂級数来积分。6. 上述方法的证明。	
§ 22 至 § 24 的练习題.....	201
§ 25. 新变量的引入·一阶微分方程組.....	203
1. 新变量。2. 微分方程組的例。3. 另一个例(叠加場)。	
§ 26. 高阶微分方程·綫性微分方程.....	206
1. 初始条件·一般解。2. 線性微分方程。3. 用降阶法解綫性微分方程。	
4. $L_n(y)=0$ 的一般解。5. 例。6. 二阶綫性微分方程。	
§ 27. 線性微分方程(續)·常數变更法·常系数綫性微分方程·尤拉微分方程.....	212
1. 常數变更法。2. 例。3. 常系数綫性微分方程。4. 例。5. 主方程的重根。6. 例。7. 尤拉微分方程。8. 例。9. 特殊形式的干扰項。	

§ 28. 例題与应用.....	220
1. 自由彈性振动。2. 繢。3. 强迫振动或激发振动。4. 繢·周期性激发 力·共振。5. 耦合电路的振蕩。6. 边界固定的薄圓板的彈性曲綫。	
§ 25 至 § 28 的练习题.....	231
§ 29. 其他的积分方法及应用(續).....	233
1. 不含有 x 或不含有 y 的微分方程。2. 应用。3. 确定一条受有纵向載 荷的彈性杆的彈性曲綫。4. 悬鏈綫。5. 繢。6. 用幕級数来积分。 7. $(\arcsinx)^2$ 的微分方程。8. 利用微分方程的积分法求級數和。9. 高 斯微分方程与超几何級數。10. 贝塞尔微分方程。	
§ 30. 一些偏微分方程.....	245
1. 一阶线性偏微分方程。2. 二阶偏微分方程。3. 繢·弦振动微分方程。 4. 求特定解的方法·用福里哀級數求解。5. 边界固定的薄圓板作微小 振动的微分方程。6. 电报方程。7. 繢。	
§ 29 与 § 30 的练习题.....	254

第一章 曲面与空間曲綫坐标

§ 1. 曲面的解析表示·例

1. 参数表示 如果空間一点 P ——或者也同样可以說是矢量 $\mathbf{r} = \overline{OP}$ ——的三个坐标 x, y, z 依賴于两个独立参量 u, v , 那末点 P 的所有对应位置在空間 (一般說来) 构成一个曲面 (F)。它的方程是

$$\mathbf{r} = \mathbf{r}(u, v) = x(u, v)\mathbf{i} + y(u, v)\mathbf{j} + z(u, v)\mathbf{k}.$$

参量 u, v 的值叫做 P 在曲面 (F) 上的曲綫坐标。我們假定, u, v 的每个值偶只有一个点与之对应, 而每一个点只有 u, v 的一个值偶与之对应。如果現在給 v 以一个固定的值而令 u 依增大的方向变化, 曲面 (F) 上就得到一条有确定描繪方向的空間曲綫 (參看第二卷 § 28, 4), 如果給 v 以另一个固定的值, 則又得到另一条这样的空間曲綫。

这族曲綫叫做 u 曲綫。如果給 u 以不同的固定值而令 v 为变量, 則所得的对应曲綫族叫做曲面 (F) 上的 v 曲綫。这两族曲綫一起构成坐标曲綫网 (图 1), 因而这个网的位置与描繪方向是随曲面的参数表示 $\mathbf{r}(u, v)$ 而唯一給定的。

如果从方程

$$x = x(u, v), \quad y = y(u, v), \quad z = z(u, v)$$

消去两个变量 u, v , 便得形式为

$$F(x, y, z) = 0$$

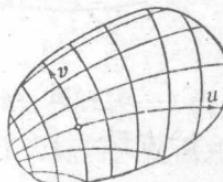


图 1

的曲面方程，从这解出 z ，便得

$$z = f(x, y);$$

参看第一卷 § 18, 1 以后我們假定，本书中所讲的这些函数在一个确定的域里都是連續的，并且对三个变量中的每一个都是可以偏微分的。

2. 例 a) 方程

$$\mathbf{r} = u \cos v \mathbf{i} + u \sin v \mathbf{j} + \sqrt{a^2 - u^2} \mathbf{k}$$

对于 $0 \leq u \leq a$, $0 \leq v < 2\pi$ 表示立在 xy 平面上的半球面，因为

$$x^2 + y^2 + z^2 = (u \cos v)^2 + (u \sin v)^2 + (\sqrt{a^2 - u^2})^2 = a^2.$$

u 曲线（只有 u 变动）是通过 z 轴且垂直于 xy 平面的四分之一圆周， v 曲线（只有 v 变动）是平行于 xy 平面的圆周，所以网是由子午线及纬圆所构成的（图 2）。

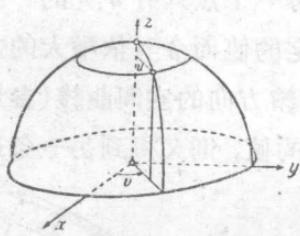


图 2

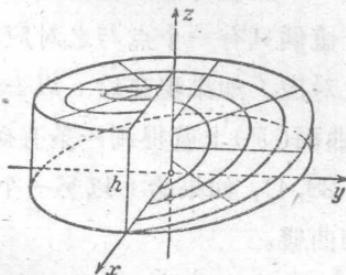


图 3

b) 方程

$$\mathbf{r} = u \cos v \mathbf{i} + u \sin v \mathbf{j} + cv \mathbf{k}$$

表示有下列性质的曲面：这里点的坐标 x, y 与 u 的关系只是线性的，而 z 与 u 无关。所以 u 曲线是平行于 xy 平面 ($z = \text{常数}$) 的直线。可是如果 v 变动 (u 固定)，那末曲面上点 $P = (u, v)$ 繪成一条螺旋线（第二卷 § 28, 13）。所以曲面的网由螺旋线及直线所构成，这曲面便叫做螺旋面或梯面（它是无限宽的螺旋梯面，具有无限多且又无限密的台阶）。从运动学的观点来说，把一个矩形绕它的一

边作等速旋转，同时沿这个边作等速位移，所描成的图形就是这螺旋面(图3)。它的直角坐标方程是(消去 u 与 v)

$$\frac{y}{x} = \operatorname{tg} v = \operatorname{tg} \frac{z}{c}.$$

这螺旋面也可用别的参数方程来表示，例如表示成

$$\mathbf{r} = uv \cos v \mathbf{i} + uv \sin v \mathbf{j} + cv \mathbf{k};$$

因为由点的坐标 $x = uv \cos v$, $y = uv \sin v$, $z = cv$ 也得到像上面一样的方程 $\frac{y}{x} = \operatorname{tg} \frac{z}{c}$ 。但现在的 v 曲线($u = \text{常数}$)是圆锥螺旋线，即它是在圆锥面(参看下节) $x^2 + y^2 = \frac{u^2}{c^2} z^2$ 上的螺旋线。

3. 旋转曲面 以 z 轴为轴的旋转曲面可以用下列形式的方程来表示：

$$\mathbf{r} = u \cos v \mathbf{i} + u \sin v \mathbf{j} + f(u) \mathbf{k},$$

其中 u 表示曲面上的点到 z 轴的距离， v 表示子午线截面与 xz 平面的交角(图4，即地理经度)，而 $z = f(u)$ 是在 zu 平面上的子午线方程。子午线是 u 曲线，而与 z 轴垂直的纬圆是 v 曲线。曲面的直角坐标方程是

$$z = f(\sqrt{x^2 + y^2}).$$

读者可把任一平面曲线(例如直线、正弦曲线、双纽线...)绕 x 轴或 y 轴旋转，并建立所得旋转曲面的方程，作为练习。把曲线 $y =$

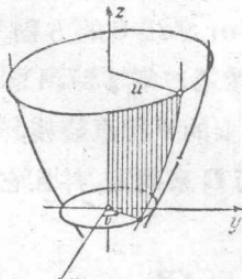


图 4

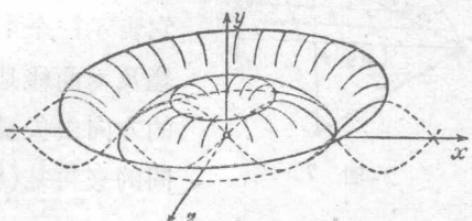


图 5

$= |\sin x|$ 繞 y 軸旋轉一周所得到的旋轉曲面的方程是

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

(圓盤形的波浪面馬口铁片图 5)。把它繞 x 軸旋轉時, 所得旋轉曲面的方程是 $y^2 + z^2 = \sin^2 x$ (像一串珍珠, 图 6)。

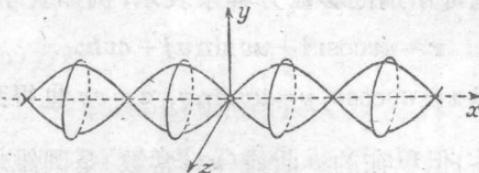


图 6

如果把直線 $y = mx$ 繞 x 軸旋轉, 就得到 正圓錐面

$$y^2 + z^2 = m^2 x^2,$$

可是如果旋轉軸是 z 軸, 那末

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

是以 $2\arctg m$ 为頂角的正圓錐面的方程。

4. 平面的参数表示 方程

$$\mathbf{r} = \mathbf{A}u + \mathbf{B}v + \mathbf{C} \quad (\mathbf{A}, \mathbf{B} \neq 0)$$

表示一个平面, 其中 \mathbf{A} , \mathbf{B} , \mathbf{C} 是常矢量。这是可用矢量算法来簡單证明的, 即在上式左右两端用 $\mathbf{A} \times \mathbf{B}$ 作数量积, 由于 $\mathbf{A} \cdot \mathbf{A} = 0$, $\mathbf{B} \cdot \mathbf{B} = 0$ (第二卷 § 26, 7) 得

$$(\mathbf{A} \times \mathbf{B}) \mathbf{r} = \mathbf{ABC}.$$

但是这是一个形如 $a\mathbf{r} + d = 0$ 的方程。所以它表示一个平面 (按第二卷 § 27, 4)。 u 曲綫及 v 曲綫是平面上的平行直綫族, 它們的方向由矢量 \mathbf{A} 与 \mathbf{B} 来确定, 并且它們之間的夹角是 (图 7)

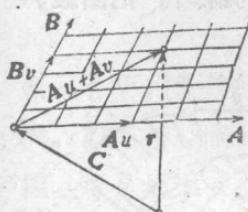


图 7

$$\arccos \frac{(\mathbf{AB})}{|\mathbf{A}| \cdot |\mathbf{B}|}.$$

5. 附言 一般說來, 只有一條邊界的曲面片(如球面片)有兩側, 其中的一側叫做內側, 另一側叫做外側。只有穿過曲面, 或者越過邊界, 曲面片上的點才能從一側進到另一側。值得注意的是, 在只有一條邊界的曲面片中, 還有單側的曲面。這種曲面片最先是麥俾烏斯 (Möbius 1790—1868) 發現的, 這樣的曲面片就叫做麥俾烏斯帶(圖8)。它確實只有一條邊界和一個側(單側面)。

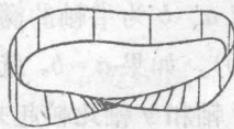


图 8

6. 二次曲面 用直角坐标 x, y, z 的一般二次方程

$$Ax^2 + By^2 + Cz^2 + 2Dxy + 2Eyz + 2Fzx + 2Gx + \\ + 2Hy + 2Kz + L = 0$$

表示的所有空間图形叫做二次曲面。类似于對圓錐曲線方程的討論, 對這一般方程的图形可得下面的結果。二次曲面可分为二類: 真二次曲面, 包括有心曲面及無心的拋物面; 準二次曲面, 例如錐面, 柱面及平面对都是。真二次曲面有五種, 即: 橢球面, 兩種雙曲面(單葉與雙葉), 兩種拋物面(橢圓的與雙曲的)。現將它們(關於主軸)的方程分述如下, 幷作簡單的討論。

a) 橢球面

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1 \quad (a, b, c > 0).$$

對於實的點來說, 應有 $|x| \leq a$, $|y| \leq b$, $|z| \leq c$.

其中 a, b, c 表示橢球面沿着坐標軸正的方向所能達到的最大值, a, b, c 就是它的半軸。容易看到, 橢球面的每一個平面截痕(例如 $z = \text{常數} < c$) 是一個橢圓(圖9)。

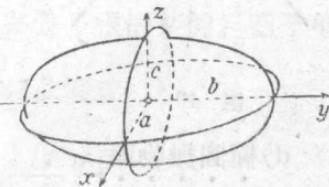


图 9

b) 單葉雙曲面

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1.$$

垂直于 z 軸的平面上的截痕是橢圓, 其中最小的是 xy 平面上

以 a 、 b 为半轴的椭圆。通过 z 轴的平面上的截痕是双曲线(图 10)。如果 $a=b$, 就得到以双曲线绕 z 轴旋转而得的旋转曲面。跟 x 轴和 y 轴比较起来, 这种曲面的 z 轴显得更重要些。

c) 双叶双曲线面

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = -1.$$

垂直于 z 轴的平面与曲面相交的曲线为椭圆, 在通过 z 轴的平面上, 截痕是双曲线。这曲面有互不相联的两叶(距离为 $2c$; 图 11)。如果 $a=b$, 就得到以双曲线绕实轴旋转的旋转曲面。这时 z 轴是主要轴。

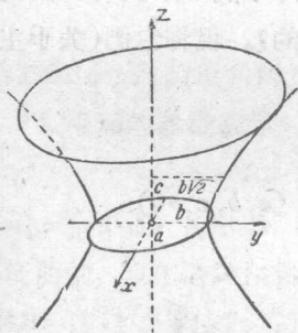


图 10

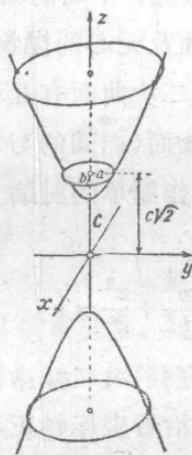


图 11

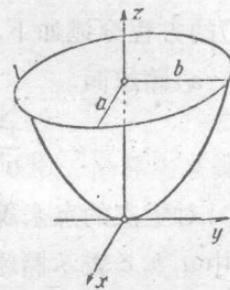


图 12

d) 椭圆抛物面

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 2z.$$

垂直于 z 轴的平面上的截痕(如果 $z>0$)是椭圆。通过 z 轴的平面与曲面的交线是抛物线(图 12)。如果 $a=b$, 就得到以一个抛物线绕它的轴旋转而成的旋转曲面。 z 轴是主要轴。

e) 双曲抛物面

$$\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 2z \quad (a, b > 0).$$

每一个垂直于 z 轴的平面上的截痕(如果 $z \neq 0$)是双曲线，可是在 xy 平面上的截痕是一对直线 $\frac{x}{a} = \pm \frac{y}{b}$ ；在通过 z 轴的平面上，截痕是以 $+z$ 轴或 $-z$ 轴为轴的抛物线，只要这平面不通过上述这一对直线中的任何一条。在每一点的近旁，例如在原点的近旁，曲面是一个马鞍形(图 13)。它在任何情况下都沒有相应的旋转曲面。如果把上述这一对直线作为 ξ 轴及 η 轴(这两个轴一般不是正交的)以代替 x 轴及 y 轴，曲面方程就简化成

$$z = c\xi\eta,$$

其中 c 是一个常数($\neq 0$)。无论对 x 轴与 y 轴来说，或是对 ξ 轴与 η 轴来说， z 轴总是主要轴。

7. 二次曲面的直母线 有些二次曲面，尽管它们是弯曲的，却可能含实的直线族。这对柱面和锥面来说是很清楚的。至于单叶双曲面，它的方程 $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1$ 可以改写成

$$\left(\frac{x}{a} + \frac{z}{c} \right) \left(\frac{x}{a} - \frac{z}{c} \right) = \left(1 + \frac{y}{b} \right) \left(1 - \frac{y}{b} \right),$$

利用两个辅助变量 u, v ，用两种方法把它拆开，就得到

$$\begin{cases} \frac{x}{a} + \frac{z}{c} = u \left(1 + \frac{y}{b} \right) \\ \frac{x}{a} - \frac{z}{c} = \frac{1}{u} \left(1 - \frac{y}{b} \right) \end{cases} \text{ 或 } \begin{cases} \frac{x}{a} + \frac{z}{c} = v \left(1 - \frac{y}{b} \right) \\ \frac{x}{a} - \frac{z}{c} = \frac{1}{v} \left(1 + \frac{y}{b} \right). \end{cases}$$

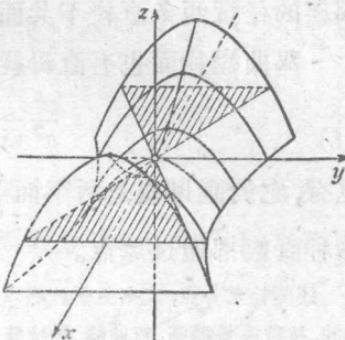


图 13

对于每一个固定的 u , 第一个方程組表示两个平面的交綫, 即是一条直綫。第二个方程組也是一样的。所以在这个双曲面上确实含有两族直綫。旋转单叶双曲面的这个性质在工程技术上可用来制作双曲齿輪, 把繞一个軸的轉动改变成繞另外任一个方向的軸的轉动。容易证明, 一族中的直綫都与另一族的每一条直綫相交; 而同族的任意两条直綫不共面, 因而都是不相交的。

双曲抛物面也有直母綫, 锥面

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 0$$

也有, 它的直母綫是两平面 $\frac{z}{c} + \frac{y}{b} = u \frac{x}{a}$, $\frac{z}{c} - \frac{y}{b} = \frac{1}{u} \frac{x}{a}$ 的交綫, 这种直綫都通过原点。

还要补充一点, 二次曲面总是以通过主要軸(像上面是 z 軸)的平面上的截痕来命名的, 按截痕是椭圆、双曲线、抛物綫或一对直綫, 就相应地叫做椭球面、双曲面、抛物面或锥面(及柱面)。至于形容詞“椭圆的”或“抛物的”, 还要按主要軸垂直平面上截痕的图形来决定。可是对于两种双曲面, 截痕都是椭圆的, 它們的命名就要按叶数来分。至于椭球面和锥面, 虽然它們的截痕都是椭圆, 在名称前面不需要加这形容詞了。当然, 使用了这些形容詞时并不是說不可以有别的形状的截痕, 如果用任意平面去截的話。像双曲抛物面上也有以抛物綫为截痕的, 在圆锥面上也有以抛物綫及双曲线为截痕的。

§ 2. 切平面·弧长元素·曲面的法綫·面积元素

1. 曲面上的曲綫 在曲面 $r=r(u, v)$ 上, 如果点 P 的曲綫坐标 u, v 之間存在函数关系, 譬如它們滿足一个形如 $\varphi(u, v)=0$ 的方程, 或者这两个量都与一个参数 t 有关, 那末点 P 的轨迹就是曲面上的一条曲綫, 因为

$$r=r(u, v)=r(u(t), v(t))=R(t)$$

是一个参数 t 的(矢量)函数, 它正表示一条空间曲綫。

于是

$$dr=R'(t)dt$$

是一个矢量，它平行于这曲线在点 P 处的切线， $|dr|$ 表示一个用自变量的微分 dt 来确定的切线段的长，即曲线的弧长元素 ds （第二卷 § 28, 4），于是 $t = \frac{dr}{|dr|} = \frac{dr}{ds}$ 是曲线的单位切线矢量。还有

$$dr = R'(t) dt = \left(\frac{\partial r}{\partial u} u'(t) + \frac{\partial r}{\partial v} v'(t) \right) dt,$$

如果采用缩写记号 $r_u = \frac{\partial r}{\partial u}$, $r_v = \frac{\partial r}{\partial v}$, $du = u'(t) dt$, $dv = v'(t) dt$, 就得到

$$dr = r_u du + r_v dv. \quad (1)$$

2. 切平面 在上面的公式里，矢量 r_u 及 r_v 是随曲面上所考虑的点 $P(u, v)$ 的位置而完全确定的，而微分 du 与 dv 及随之而得的 dr 还要与函数 $u(t)$, $v(t)$ 的选择有关，也就是说，与曲线 C 的选取有关。所以如果在曲面上选取了另一条通过 P 的曲线，那末虽然 r_u 及 r_v 保持不变，但是切线段 dr 的大小和方向都改变了（图 14）。特别地，如果把 u 曲线及 v 曲线的 dr 记作

$$d_u r = r_u du, \quad d_v r = r_v dv,$$

那末一般的 dr 就可以写作 $d_u r$ 及 $d_v r$ 的矢量和：

$$dr = d_u r + d_v r.$$

于是一切可能的切线段 dr 都在一个平面上，即在由两个固定方向的矢量 $d_u r$ 及 $d_v r$ 所确定的平面上，这个平面就叫做切平面。从矢量 dr , r_u , r_v 所构成的平行六面体的体积等于零这一事实，也可以得到上述结果。事实上，这体积按第二卷 § 26, 7 等于

$$drr_u r_v = (r_u du + r_v dv) r_u r_v = (r_u r_u r_v) du + (r_v r_u r_v) dv = 0,$$

上式括号里的两个乘积都等于零，因为其中有两个矢量是相等的。

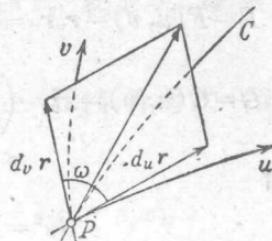


图 14