

本日もやること

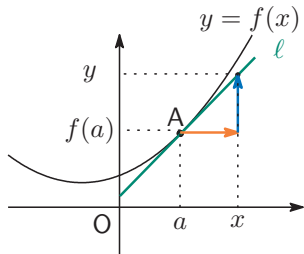
1 2変数関数

- 復習：接平面
- 合成関数の微分法
- 極座標

2 変数関数

復習：接平面

[復習：1 変数関数 $y = f(x)$ の場合]



1. $y = f(x)$ のグラフの

$A(a, f(a))$ を通る接線 ℓ の傾き $= f'(a)$

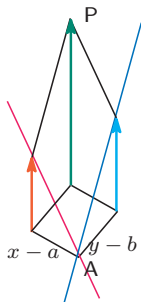
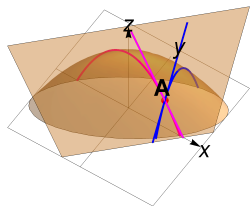
接線の方程式は

$$y - f(a) = f'(a)(x - a)$$

2 変数関数

復習：接平面

[2 変数関数の場合]



$z = f(x, y)$ のグラフ上の点
 $A(a, b, f(a, b))$

接平面上の点 $P(x, y, z)$

とすると

A における

x 方向接線の傾き $= f_x(a, b)$,

y 方向接線の傾き $= f_y(a, b)$,

だから接平面の方程式は

$$z - f(a, b) = f_x(a, b)(x - a) + f_y(a, b)(y - b) \\ \dots (\star)$$

2 変数関数

復習：接平面

[例：上半球面の接平面]

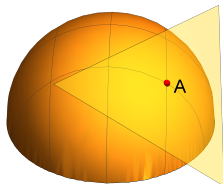
$$z = \sqrt{R^2 - x^2 - y^2} \quad (= f(x, y) \text{ とおく.})$$

: 半径 R の上半球面

$A(a, b, c)$: 上半球面上の点

のとき A における接平面・法ベクトルを計算する。

$$R^2 - x^2 - y^2 = t \text{ とおく。}$$



$$\begin{aligned} f_x(x, y) &= \left(\sqrt{t} \right)_x = \left(\sqrt{t} \right)_t \times t_x \\ &= (t^{\frac{1}{2}})_t (R^2 - x^2 - y^2)_x = \frac{1}{2} t^{-\frac{1}{2}} (-2x) \\ &= \frac{-x}{\sqrt{1 - x^2 - y^2}} \\ f_y(x, y) &= \frac{-y}{\sqrt{1 - x^2 - y^2}} \end{aligned}$$

2 変数関数

復習：接平面

したがって $(f(a, b) = \sqrt{R^2 - a^2 - b^2} = c$ を使って)

$$f_x(a, b, c) = -\frac{a}{\sqrt{R^2 - a^2 - b^2}} = -\frac{a}{c}, \quad \text{同様に} \quad f_y(a, b, c) = -\frac{b}{c}$$

接平面の方程式は (★) より

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

整理して $a^2 + b^2 + c^2 = R^2$ を使うと

$$ax + by + cz = R^2$$

法ベクトルは

$$\mathbf{n} = (f_x(a, b), f_y(a, b), -1) = \left(-\frac{a}{c}, -\frac{b}{c}, -1\right) = \frac{-1}{c}(a, b, c) = \frac{-1}{c}\overrightarrow{OA}$$

だから半径方向。

2 変数関数

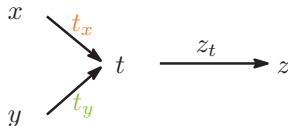
合成関数の微分法

2 変数関数の合成関数の微分法

- (i) $z = g(t)$:微分可能, $t = f(x, y)$:偏微分可能
 \implies 合成関数 $z = g(f(x, y))$ も偏微分可能で

$$z_x = t_x z_t,$$

$$z_y = t_y z_t$$



すでに何回も使っている。

[例] $z = \sin(xy)$ のとき $xy = t$ とおいて

$$z_x = z_t t_x = (\sin t)_t (xy)_x = \cos t \cdot y = y \cos(xy)$$

2 変数関数

合成関数の微分法

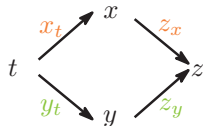
2 変数関数の合成関数の微分法 (続き)

(ii) $z = f(x, y)$: 偏微分可能かつ偏導関数が連続,

$x = \varphi(t), y = \psi(t)$: 微分可能

\implies 合成関数 $z = f(\varphi(t), \psi(t))$ も微分可能で

$$z_t = x_t z_x + y_t z_y \cdots (**)$$

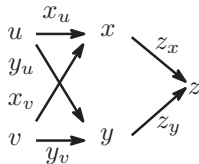


(iii) $z = f(x, y)$ が偏微分可能かつ偏導関数が連続,

$x = \varphi(u, v), y = \psi(u, v)$: 偏微分可能

\implies 合成関数 $z = f(\varphi(u, v), \psi(u, v))$ も偏微分可能で

$$\begin{cases} z_u = x_u z_x + y_u z_y \\ z_v = x_v z_x + y_v z_y \end{cases}$$



2 変数関数

合成関数の微分法

[(ii) の確かめ]

t が Δt だけ変化するとき x, y, z は

$$\Delta x = \varphi(t + \Delta t) - \varphi(t)$$

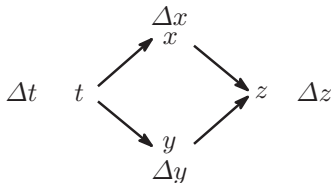
$$\Delta y = \psi(t + \Delta t) - \psi(t)$$

$$\Delta z = f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y)$$

だけ変化する.

$\Delta x, \Delta y$ が小さいとき

$$\begin{aligned} \Delta z &= \left(f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y + \Delta y) \right) + \left(f(x, y + \Delta y) - f(x, y) \right) \\ &\doteq f_x(x, y + \Delta y)\Delta x + f_y(x, y)\Delta y, \end{aligned}$$



2 変数関数

合成関数の微分法

[(ii) の確かめ (続き)]

この両辺を Δt で割って $\Delta t \rightarrow 0$ とすると

$$\frac{\Delta x}{\Delta t} \rightarrow \frac{dx}{dt} = x_t \quad \frac{\Delta y}{\Delta t} \rightarrow \frac{dy}{dt} = y_t$$

$$f_x(x, y + \Delta y) \rightarrow f_x(x, y) = z_x,$$

となり、近似 \approx の誤差も $\rightarrow 0$ となることが知られているので

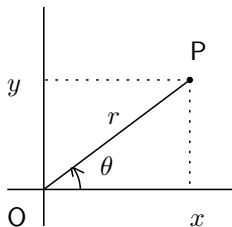
$$\frac{\Delta z}{\Delta t} \rightarrow (**) \text{ の右辺}$$

がわかる.

2 変数関数

平面の極座標

平面の極座標



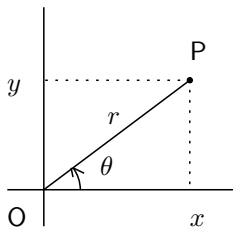
P の直交座標 : (x, y)

P の極座標 : (r, θ)

2 変数関数

平面の極座標

直交座標と極座標の関係 その1



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

だから

$$\frac{\partial x}{\partial r} = \cos \theta$$

$$\frac{\partial y}{\partial r} = \sin \theta$$

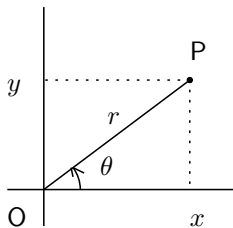
$$\frac{\partial x}{\partial \theta} = -r \sin \theta$$

$$\frac{\partial y}{\partial \theta} = r \cos \theta$$

2 変数関数

平面の極座標

直交座標と極座標の関係 その2



$$\begin{cases} r = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \cos \theta = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \\ \sin \theta = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} \end{cases} \quad \text{だから}$$

$$\frac{\partial r}{\partial x} = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} = \cos \theta$$

$$\frac{\partial \theta}{\partial x} = \frac{-y}{x^2 + y^2} = -\frac{\sin \theta}{r}$$

$$\frac{\partial r}{\partial y} = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} = \sin \theta$$

$$\frac{\partial \theta}{\partial y} = \frac{x}{x^2 + y^2} = \frac{\cos \theta}{r}$$