

# 本日やること

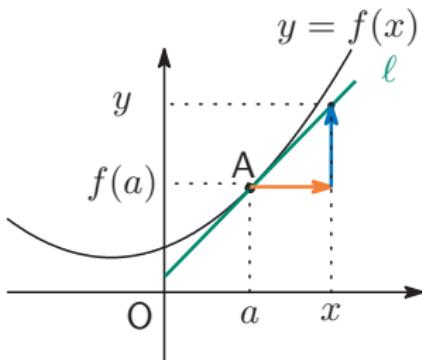
## 1 2 変数関数

- 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  $\ell$  の傾き  $= f'(a)$

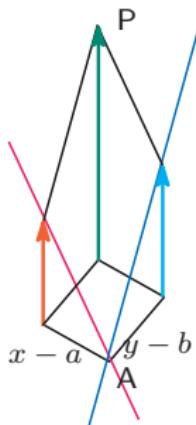
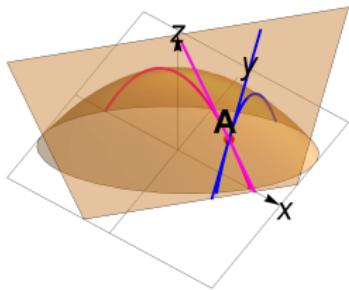
接線の方程式は

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

# 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

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

$$\cdots (\star)$$

# 2 変数関数

## 復習：接平面

[例：上半球面の接平面]

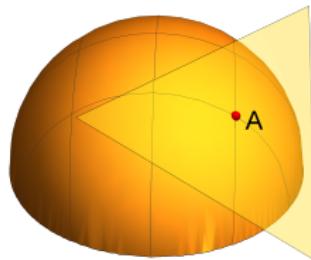
$$z = \sqrt{R^2 - x^2 - y^2} \quad (= f(x, y) \text{ とおく。})$$

：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。

$$R^2 - x^2 - y^2 = t \text{ とおく。}$$



$$f_x(x, y) = \left(\sqrt{t}\right)_x = \left(\sqrt{t}\right)_t \times t_x$$

$$= (t^{\frac{1}{2}})_t (R^2 - x^2 - y^2)_x = \frac{1}{2} t^{-\frac{1}{2}} (-2x)$$

$$= \frac{-x}{\sqrt{1 - x^2 - y^2}}$$

$$f_y(x, y) = \frac{-y}{\sqrt{1 - x^2 - y^2}}$$

## 2 変数関数

### 復習：接平面

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

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

接平面の方程式は  $(\star)$  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。

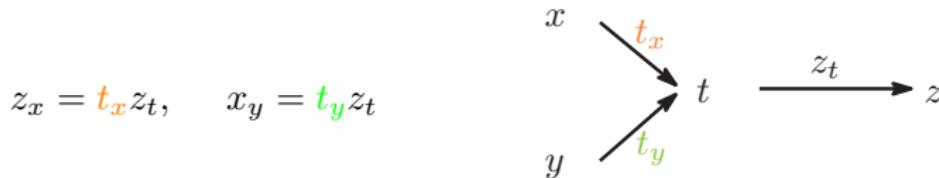
# 2 変数関数

## 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

⇒ 合成関数  $z = g(f(x, y))$  も偏微分可能で



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

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

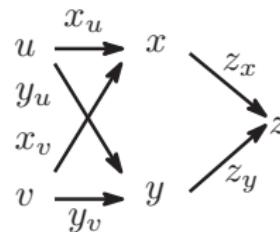
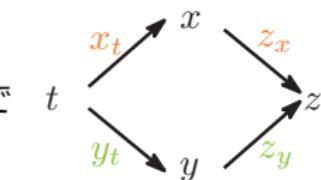
$$z_t = x_t z_x + y_t z_y \cdots (\star\star)$$

(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

⇒ 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  $\Delta t$  だけ変化するとき  $x, y, z$  は

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

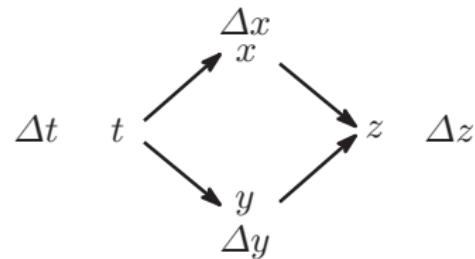
$$\Delta y = \psi(t + \Delta t) - \psi(t)$$

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

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  $\Delta t$  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  $\doteq$  の誤差も  $\rightarrow 0$  となることが知られているので

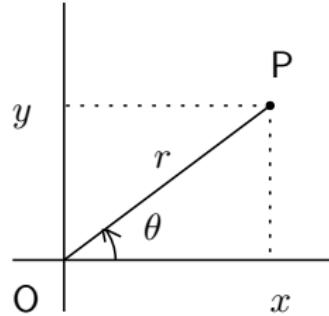
$$\frac{\Delta z}{\Delta t} \rightarrow (\star\star) \text{ の右辺}$$

がわかる。

# 2 変数関数

## 平面の極座標

### 平面の極座標



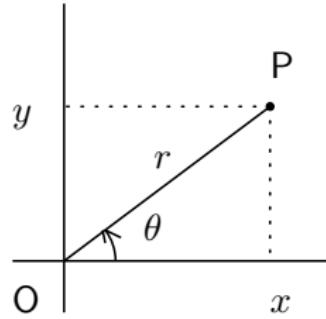
P の直交座標 :  $(x, y)$

P の極座標 :  $(r, \theta)$

## 2 変数関数

## 平面の極座標

## 直交座標と極座標の関係 その 1



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

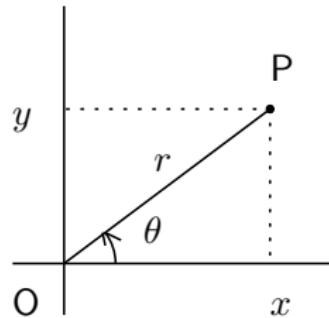
だから

$$\begin{aligned} \frac{\partial x}{\partial r} &= \cos \theta & \frac{\partial x}{\partial \theta} &= -r \sin \theta \\ \frac{\partial y}{\partial r} &= \sin \theta & \frac{\partial y}{\partial \theta} &= r \cos \theta \end{aligned}$$

## 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



$$\left\{ \begin{array}{l} r = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \cos \theta = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \\ \sin \theta = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} \end{array} \right. \quad \text{だから}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial r}{\partial x} &= \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} = \cos \theta & \frac{\partial r}{\partial y} &= \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} = \sin \theta \\ \frac{\partial \theta}{\partial x} &= \frac{-y}{x^2 + y^2} = \frac{-\sin \theta}{r} & \frac{\partial \theta}{\partial y} &= \frac{x}{x^2 + y^2} = \frac{\cos \theta}{r} \end{aligned}$$