

2.4 合成関数の導関数

積の微分法は偏微分でも 1 変数と同様であるが合成関数の導関数は 1 変数と異なるので特に注意が必要である。

定理 2.12

$$\begin{aligned}(f(x, y)g(x, y))_x &= (f(x, y))_x \cdot g(x, y) + f(x, y) \cdot (g(x, y))_x \\ (f(x, y)g(x, y))_y &= (f(x, y))_y \cdot g(x, y) + f(x, y) \cdot (g(x, y))_y\end{aligned}$$

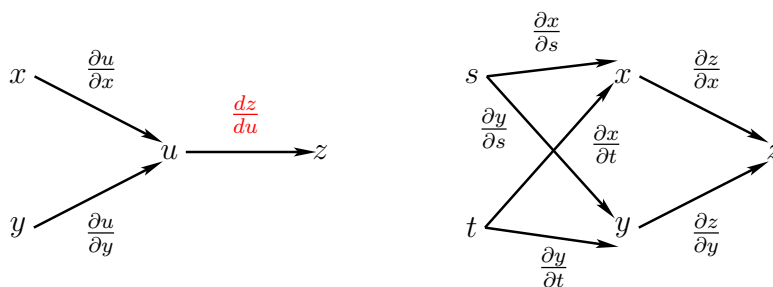
命題 2.13 $z = z(u), u = u(x, y)$ が微分可能のとき

$$\begin{aligned}\frac{\partial z}{\partial x} &= \frac{dz}{du} \frac{\partial u}{\partial x} \\ \frac{\partial z}{\partial y} &= \frac{dz}{du} \frac{\partial u}{\partial y}\end{aligned}$$

定理 2.14 $z = z(x, y), x = x(s, t), y = y(s, t)$ は微分可能とする。このとき $z(x(s, t), y(s, t))$ を s で微分した偏導関数および $z(x(s, t), y(s, t))$ を t で微分した偏導関数は次で与えられる。

$$\begin{aligned}\frac{\partial z}{\partial s} &= \frac{\partial z}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial s} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial s} \\ \frac{\partial z}{\partial t} &= \frac{\partial z}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial t}\end{aligned}$$

命題 2.13 および定理 2.14 がそれぞれどのような場合に適用されるかは変数間の関係を見ることで分かる。例えば z を s で微分するとき, s から z へ向かうすべての経路を考える。それぞれの経路について, その辺上の導関数をかけ, すべての経路に関して和をとると, 求める導関数が得られる。



演習問題 2.8 定理 2.12 を示せ。

演習問題 *2.9 命題 2.13 を示せ。

演習問題 *2.10 定理 2.14 を示せ。

$z = z(x, y) = \sin(x^2y^2) \log(x^3 + y^3)$ の導関数を求めてみよう。
積の微分法を用いると

$$\begin{aligned} z_x &= (\sin(x^2y^2) \log(x^3 + y^3))_x \\ &= (\sin(x^2y^2))_x \log(x^3 + y^3) + \sin(x^2y^2) (\log(x^3 + y^3))_x \end{aligned}$$

となる。 $u = x^2y^2$ とおくと $u_x = 2xy^2$ なので

$$(\sin(x^2y^2))_x = \frac{d}{du} \sin u \cdot u_x = 2xy^2 \cos(x^2y^2)$$

となる。 $u = x^3 + y^3$ とおくと $u_x = 3x^2$ なので

$$(\log(x^3 + y^3))_x = \frac{d}{du} \log u \cdot u_x = \frac{3x^2}{x^3 + y^3}$$

となる。 よって

$$z_x = 2xy^2 \cos(x^2y^2) \log(x^3 + y^3) + \frac{3x^2 \sin(x^2y^2)}{x^3 + y^3}$$

演習問題 2.11 次の関数の偏導関数を求めよ。

(1) $z = x^3 - 3xy + y^3$ (2) $z = (x^3 + y^4)^{100}$

(3) $z = \frac{x - y}{2x + 3y}$ (4) $z = \sqrt{x^2 + y^2}$

(5) $z = e^{ax^2 + by^2}$ (6) $z = x \arctan \frac{x}{y}$

(7) $z = xy \sin(x^2 + y^2)$ (8) $z = x^2y^2 \log(x^3 + y^3)$

(9) $z = xy \arcsin \frac{x^2 - y^2}{x^2 + y^2}$ (10) $z = x^x y^y x^y y^x$

関数 $z = f(x, y)$ の導関数 f_x, f_y が偏微分可能のとき更に導関数を考える事ができる。 f_x の x に関する導関数 $(f_x)_x$ および y に関する導関数 $(f_x)_y$ をそれぞれ

$$f_{xx}, f_{xy}$$

と書く。また f_y の導関数も同様に定義できる。これらを 2 階の偏導関数 (2 次偏導関数) と呼ぶ。 $\frac{\partial z}{\partial x}$ の表し方で言うと, $\frac{\partial z}{\partial x}$ を x で

微分した関数は $\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial z}{\partial x} \right)$ から $\frac{\partial^2 z}{\partial x^2}$ と書く。同様に $\frac{\partial z}{\partial x}$ を y で微分した関数は $\frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial z}{\partial x} \right)$ から $\frac{\partial^2 z}{\partial y \partial x}$ と書く。 $\frac{\partial z}{\partial y}$ を x で微分した関数は $\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial z}{\partial y} \right)$ から $\frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y}$ と表す。 $\frac{\partial z}{\partial y}$ を y で微分した関数は $\frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial z}{\partial y} \right)$ から $\frac{\partial^2 z}{\partial y^2}$ と表す。3 階以上の偏導関数も同様に定義される。

$z = f(x, y)$ の 2 階の偏導関数は 4 つあり

$$z_{xx}, z_{xy}, z_{yx}, z_{yy}$$

あるいはライプニッツ流に書くと

$$\frac{\partial^2 z}{\partial x \partial x} = \frac{\partial^2 z}{\partial x^2}, \quad \frac{\partial^2 z}{\partial y \partial x}, \quad \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y}, \quad \frac{\partial^2 z}{\partial y \partial y} = \frac{\partial^2 z}{\partial y^2}$$

である。 $z = f(x, y)$ の 3 階の偏導関数は 8 つあり

$$z_{xxx}, z_{xxy}, z_{xyx}, z_{xyy}, z_{yxx}, z_{yyx}, z_{yyy}, z_{yyy}$$

あるいはライプニッツ流に書くと

$$\frac{\partial^3 z}{\partial x^3}, \frac{\partial^3 z}{\partial y \partial x^2}, \frac{\partial^3 z}{\partial x \partial y \partial x}, \frac{\partial^3 z}{\partial y^2 \partial x}, \frac{\partial^3 z}{\partial x^2 \partial y}, \frac{\partial^3 z}{\partial y \partial x \partial y}, \frac{\partial^3 z}{\partial x \partial y^2}, \frac{\partial^3 z}{\partial y^3}$$

である。

f_{xy} は f を最初は x で微分し次に y で微分したものである。 f_{yx} は f を最初は y で微分し次に x で微分したものであり、この 2 つは一般に違うものである。しかしある条件のもとでは一致する。このことについては後 (2.6 節) で取り上げる。

演習問題 2.12 次の関数について z_s, z_t および $z_{ss}, z_{st}, z_{ts}, z_{tt}$ を求めよ。

- (1) $z = \sin x \cos y, x = s^2 - t^2, y = 2st$
- (2) $z = \sin(x^2 + y^2), x = s + t, y = st$
- (3) $z = \sin(x + 2y), x = \frac{t}{s}, y = \frac{s}{t}$

逆関数がでてくる場合は次の形の様に行列で考えた方が分かりやすいかもしれない。

定義 2.15 2 変数関数の組 $x = x(s, t)$, $y = y(s, t)$ に対し

$$\frac{D(x, y)}{D(s, t)} = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial s} & \frac{\partial x}{\partial t} \\ \frac{\partial y}{\partial s} & \frac{\partial y}{\partial t} \end{pmatrix}$$

をこの関数 (の組) のヤコビ行列といい, この行列の行列式を

$$\frac{\partial(x, y)}{\partial(s, t)} = \det \begin{pmatrix} D(x, y) \\ D(s, t) \end{pmatrix}$$

で表わし, ヤコビアン (ヤコビ行列式) という。ヤコビ行列を用いると定理 2.14 は次のように書き直すことができる。

定理 2.16 2 つの関数の組 $x = x(u, v)$, $y = y(u, v)$ と $u = u(s, t)$, $v = v(s, t)$ に対し

$$\frac{D(x, y)}{D(s, t)} = \frac{D(x, y)}{D(u, v)} \frac{D(u, v)}{D(s, t)}$$

が成立する。

特に逆関数に関しては

$$\frac{D(u, v)}{D(x, y)} = \left(\frac{D(x, y)}{D(u, v)} \right)^{-1}$$

となる。

演習問題 2.13 定理 2.14 から定理 2.16 を導け。

例 2.17 定理 2.16 を用いて導関数を求める。

$$z = f(x, y) = x^2 + y^2, \quad s = x + y, \quad t = xy$$

とする。合成関数の導関数の定理 (定理 2.14) から

$$z_s = z_x x_s + z_y y_s$$

となる。 z_x, z_y は求めることができるが, x_s, y_s はこのままでは求めることができない。そこで定理 2.16 を用いる。

$$\frac{D(s, t)}{D(x, y)} = \begin{pmatrix} s_x & s_y \\ t_x & t_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ y & x \end{pmatrix}$$

より

$$\begin{pmatrix} x_s & x_t \\ y_s & y_t \end{pmatrix} = \frac{D(x, y)}{D(s, t)} = \left(\frac{D(s, t)}{D(x, y)} \right)^{-1} = \frac{1}{x-y} \begin{pmatrix} x & -1 \\ -y & 1 \end{pmatrix}$$

となる。よって

$$\begin{aligned} z_s &= z_x x_s + z_y y_s = 2x \frac{x}{x-y} + 2y \frac{-y}{x-y} \\ &= \frac{2(x-y)(x+y)}{x-y} = 2(x+y) \end{aligned}$$

となる。 z_{ss} も求めよう。定理 2.14 において z を z_s にすると

$$z_{ss} = (z_s)_s = (z_s)_x x_s + (z_s)_y y_s$$

が得られる。よって

$$z_{ss} = 2 \frac{x}{x-y} + 2 \frac{-y}{x-y} = 2$$

が得られる。 z_t, z_{tt}, z_{st} も同様に得られる。

演習問題 2.14 次の場合に $\frac{D(x, y)}{D(u, v)}$ 及び $\frac{D(u, v)}{D(x, y)}$ を求めよ。

- (1) $x = v^2, y = u^2$ (2) $x = u^2 - v^2, y = 2uv$
(3) $x = u \cos v, y = u \sin v$ (4) $x = u, y = u + v$

演習問題 2.15 次の関数に対し $\frac{\partial z}{\partial s}, \frac{\partial z}{\partial t}, \frac{\partial^2 z}{\partial s^2}, \frac{\partial^2 z}{\partial t^2}, \frac{\partial^2 z}{\partial s \partial t}$ を求めよ。

- (1) $z = x + y^2, s = x + y, t = xy$ (2) $z = x + y, s = x^2 + y^2, t = x^2 y^2$
(3) $z = x + y, s = x^2 + y^2, t = xy$ (4) $z = x + y, s = x^2 - y^2, t = 2xy$
(5) $z = xy, s = x, t = x + y$ (6) $z = xy, s = x \cos y, t = x \sin y$

演習問題 2.16 $x = r \cos \theta, y = r \sin \theta$ とする (2次元の極座標表示)。ヤコビ行列 $\frac{D(x, y)}{D(r, \theta)}$ およびヤコビアン $\frac{\partial(x, y)}{\partial(r, \theta)}$ を計算し, 関数 $z = f(x, y)$ に対し次を示せ。

- (1) $\left(\frac{\partial z}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial z}{\partial y} \right)^2 = \left(\frac{\partial z}{\partial r} \right)^2 + \left(\frac{1}{r} \frac{\partial z}{\partial \theta} \right)^2$
(2) $\frac{\partial^2 z}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} = \frac{\partial^2 z}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial z}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 z}{\partial \theta^2}$

演習問題 2.17

(1) $x = u \cos \alpha - v \sin \alpha$, $y = u \sin \alpha + v \cos \alpha$ (α は定数) のとき次を示せ。

$$(1) z_x^2 + z_y^2 = z_u^2 + z_v^2$$

$$(2) z_{xx} + z_{yy} = z_{uu} + z_{vv}$$

(2) $x + y = e^{u+v}$, $x - y = e^{u-v}$ に対し $z_{xx} - z_{yy} = e^{-2u}(z_{uu} - z_{vv})$ が成立することを示せ。

(3) $x + y = u$, $y = uv$ ならば $xz_{xx} + yz_{xy} + z_x = uz_{uu} - vz_{uv} + z_u$ となる事を示せ。

2.5 3変数関数の微分

今まで2変数関数の微分について学んだ。ここでは3変数関数について見る。2変数関数の場合とほとんど平行に議論が進む事が確認出来る。

定義 2.18 関数 $y = f(x_1, x_2, x_3)$ が $(x_1, x_2, x_3) = (a_1, a_2, a_3)$ で x_1 に関して偏微分可能とは

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a_1 + h, a_2, a_3) - f(a_1, a_2, a_3)}{h}$$

が収束する事を言う。 x_2, x_3 に関しても同様に定義できる。

x_1, x_2 及び x_3 に関して偏微分可能の時, 単に偏微分可能と言う。各点で偏微分可能の時1変数と同じ様に導関数を考える事ができる。これらを x_1 に関する (または x_2, x_3 に関する) 偏導関数と言う。 x_1 に関する偏導関数は

$$\frac{\partial f}{\partial x_1} \quad \frac{\partial y}{\partial x_1} \quad f_{x_1} \quad z_{x_1}$$

等書かれる。

3変数関数の場合全微分可能性は幾何的には「接空間の存在」を意味する。

定義 2.19 $y = f(x_1, x_2, x_3)$ は点 (a_1, a_2, a_3) のまわりで定義されて

いて, (a_1, a_2, a_3) で偏微分可能⁽¹⁾とする。

$$\varepsilon(h_1, h_2, h_3) = \frac{1}{\sqrt{h_1^2 + h_2^2 + h_3^2}} \left\{ f(a_1 + h_1, a_2 + h_2, a_3 + h_3) - f(a_1, a_2, a_3) - \frac{\partial f}{\partial x_1}(a_1, a_2, a_3)h_1 - \frac{\partial f}{\partial x_2}(a_1, a_2, a_3)h_2 - \frac{\partial f}{\partial x_3}(a_1, a_2, a_3)h_3 \right\}$$

とおく。 $f(x_1, x_2, x_3)$ が (a_1, a_2, a_3) で全微分可能とは

$$\lim_{(h_1, h_2, h_3) \rightarrow (0, 0, 0)} \varepsilon(h_1, h_2, h_3) = 0$$

となる時をいう。

$f(a_1, a_2, a_3) + \frac{\partial f}{\partial x_1}(a_1, a_2, a_3)h_1 + \frac{\partial f}{\partial x_2}(a_1, a_2, a_3)h_2 + \frac{\partial f}{\partial x_3}(a_1, a_2, a_3)h_3$ が接空間を表す 1 次式であり, この 1 次式による近似が最もよい近似であることを意味している。

合成関数に関しても 2 変数と同様の結果が成立する。

定理 2.20 $y = f(x_1, x_2, x_3)$, $x_1 = x_1(t)$, $x_2 = x_2(t)$, $x_3 = x_3(t)$ のとき

$$\frac{dy}{dt} = \frac{\partial z}{\partial x_1} \frac{dx_1}{dt} + \frac{\partial z}{\partial x_2} \frac{dx_2}{dt} + \frac{\partial z}{\partial x_3} \frac{dx_3}{dt}$$

定義 2.21 3 変数関数 3 個の組 $x_1 = x_1(t_1, t_2, t_3)$, $x_2 = x_2(t_1, t_2, t_3)$, $x_3 = x_3(t_1, t_2, t_3)$ に対し

$$\frac{D(x_1, x_2, x_3)}{D(t_1, t_2, t_3)} = \begin{pmatrix} \frac{\partial x_1}{\partial t_1} & \frac{\partial x_1}{\partial t_2} & \frac{\partial x_1}{\partial t_3} \\ \frac{\partial x_2}{\partial t_1} & \frac{\partial x_2}{\partial t_2} & \frac{\partial x_2}{\partial t_3} \\ \frac{\partial x_3}{\partial t_1} & \frac{\partial x_3}{\partial t_2} & \frac{\partial x_3}{\partial t_3} \end{pmatrix}$$

をこの関数 (の組) のヤコビ行列という。この行列の行列式を

$$\frac{\partial(x_1, x_2, x_3)}{\partial(t_1, t_2, t_3)} = \det \left(\frac{D(x_1, x_2, x_3)}{D(t_1, t_2, t_3)} \right)$$

で表し, ヤコビアンという。

⁽¹⁾2 変数と同様で, 偏微分可能を仮定しなくても定義できるが, 叙述の簡単化のため偏微分可能を仮定する。

定理 2.22 3つの関数の組 $x_1 = x_1(u_1, u_2, u_3)$, $x_2 = x_2(u_1, u_2, u_3)$, $x_3 = x_3(u_1, u_2, u_3)$ と $u_1 = u_1(t_1, t_2, t_3)$, $u_2 = u_2(t_1, t_2, t_3)$, $u_3 = u_3(t_1, t_2, t_3)$ に対し

$$\frac{D(x_1, x_2, x_3)}{D(t_1, t_2, t_3)} = \frac{D(x_1, x_2, x_3)}{D(u_1, u_2, u_3)} \frac{D(u_1, u_2, u_3)}{D(t_1, t_2, t_3)}$$

が成立する。特に逆関数に関しては

$$\frac{D(u_1, u_2, u_3)}{D(x_1, x_2, x_3)} = \left(\frac{D(x_1, x_2, x_3)}{D(u_1, u_2, u_3)} \right)^{-1}$$

となる。

演習問題 2.18 次の関数の偏導関数を求めよ。

- (1) $w = f(x, y, z) = x^2 y^3 z^4$ (2) $w = xyz \sin(x^2 + y^2 + z^2)$
 (3) $w = e^{x^2 + y^3 + z^4}$ (4) $w = x^2 y^3 \log(x^2 + y^3 + z^4)$

演習問題 2.19 次の場合に $\frac{D(x, y, z)}{D(u, v, w)}$ 及び $\frac{D(u, v, w)}{D(x, y, z)}$ を求めよ。

- (1) $x = v^2, y = w^2, z = u^2$
 (2) $x = u^2 - v^2 + w^2, y = 2uv, z = 2uw$
 (3) $x = u \cos v, y = u \sin v, z = u + w$
 (4) $x = u, y = u + v, z = u + v + w$

演習問題 2.20 次の関数に対し $\frac{\partial w}{\partial s}, \frac{\partial w}{\partial t}, \frac{\partial w}{\partial u}, \frac{\partial^2 w}{\partial s^2}, \frac{\partial^2 w}{\partial t^2}, \frac{\partial^2 w}{\partial u^2}, \frac{\partial^2 w}{\partial s \partial t}$ を求めよ。

- (1) $w = x^3 + y^3 + z^3, x + y + z = s, xy + yz + zx = t, xyz = u$
 (2) $w = x + y + z, x^2 + y^2 + z^2 = s, xyz = t, xy + yz + zx = u$

演習問題 2.21 $x = r \sin \theta \cos \varphi, y = r \sin \theta \sin \varphi, z = r \cos \theta$ とする (3次元の極座標表示)。関数 $w = f(x, y, z)$ に対し次を示せ。

- (1) ヤコビアン $\frac{\partial(x, y, z)}{\partial(r, \theta, \varphi)}$ を計算せよ。
 (2) $\left(\frac{\partial w}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial w}{\partial y}\right)^2 + \left(\frac{\partial w}{\partial z}\right)^2 = \left(\frac{\partial w}{\partial r}\right)^2 + \left(\frac{1}{r} \frac{\partial w}{\partial \theta}\right)^2 + \left(\frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial w}{\partial \varphi}\right)^2$
 (3) $\frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial z^2} = \frac{\partial^2 w}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial w}{\partial r} + \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin \theta \frac{\partial w}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial w}{\partial \varphi}$