

微分積分学 2

中安淳

2023 年 9 月 22 日

目次

第 1 章	組	5
1.1	組と直積	5
1.2	多変数関数	5
第 2 章	空間	7
2.1	点と空間	7
2.2	空間ベクトル	7
2.3	矩形と有界性	9
2.4	点列の極限	9
2.5	連続関数	10
2.6	開集合と閉集合と有界閉集合	15
2.7	最大値最小値定理	17
2.8	多変数の中間値の定理	18
2.9	一様連続性	18
第 3 章	偏微分	21
3.1	偏微分	21
3.2	全微分	22
3.3	合成関数の微分	24
3.4	連続微分可能性	25
3.5	高階の偏微分	26
3.6	極値問題	27
3.7	陰関数定理	28
3.8	ラグランジュの未定乗数法	29
第 4 章	重積分	31
4.1	重積分	31
4.2	累次積分	31
4.3	変数変換の公式	31
4.4	広義重積分	31
索引		32

第 1 章

組

1.1 組と直積

N 個の集合 X_1, \dots, X_N を考える ($N = 1, 2, 3, \dots$)。それぞれの集合から元 $x_1 \in X_1, \dots, x_N \in X_N$ を取り出し、この順に並べた (x_1, \dots, x_N) を x_1, \dots, x_N の順序組あるいは単に組という。特に $N = 2$ のときは組の代わりに対と呼ぶことがある。

二つの組 (x_1, \dots, x_N) と (y_1, \dots, y_N) が等しいのは $x_1 = y_1$ から $x_N = y_N$ のすべてが成り立つ場合である。ここに順序を無視する集合の外延記法 $\{x_1, \dots, x_N\}$ と組 (x_1, \dots, x_N) の大きな違いがある。一方で数列の記法 $(x_n)_n$ も組 (x_1, \dots, x_N) 同様順序を持つので同じ丸かっこを使って表現されるが、数列の各元は同一の集合の元であるのに対して、組の集合は X_1 から X_N の中で異なるものがあっても許されているという違いがある。

組 (x_1, \dots, x_N) 全体からなる集合を X_1, \dots, X_N の直積といい $X_1 \times \dots \times X_N$ と表す。「積」と呼ばれるのは元の個数を考えると、 X_1, \dots, X_N が有限集合でそれぞれ m_1, \dots, m_N 個の元からなる場合 $X_1 \times \dots \times X_N$ も有限集合で元の個数は積 $m_1 \dots m_N$ になることによる。

各集合 X_1, \dots, X_N が同一の集合 X であるとき、それらの直積 $X_1 \times \dots \times X_N = X \times \dots \times X$ を簡単に X^N と表すことにする。また、 $N = 1$ のときの X^1 は X と同一視する。

1.2 多変数関数

X_1, \dots, X_N, Y を集合として、元 $x_1 \in X_1, \dots, x_N \in X_N$ が与えられて Y の元 y が対応する場合、この対応 (写像) のことを多変数写像という。多変数写像を

$$F : X_1 \times \dots \times X_N \rightarrow Y$$

や

$$F : x_1 \in X_1, \dots, x_N \in X_N \mapsto y \in Y$$

と表す。また、組 (x_1, \dots, x_N) に対して対応する y のことを $F(x_1, \dots, x_N)$ と書き、多変数写像 F のことを $F(x_1, \dots, x_N)$ や $y = F(x_1, \dots, x_N)$ などと書くこともある。このように多変数写像は直積や組の概念と密接な関係を持つ。より一般に直積 $X_1 \times \dots \times X_N$ の部分集合 U の元から Y の元への対応も多変数写像といい、

$$F : U \rightarrow Y$$

や

$$F : (x_1, \dots, x_N) \in U \mapsto y \in Y$$

などと表す。

例 1.2.1 (射影). 単純だが基礎的な多変数写像は射影であり、 $i = 1, \dots, N$ に対して

$$\mathrm{pr}_i : x_1 \in X_1, \dots, x_N \in X_N \mapsto x_i \in X_i.$$

として定義される。

写像の行き先 Y が \mathbb{R} のような数の集合の場合、写像 F は多変数関数と呼ばれる。その中でも $N = 2$ の二変数関数の典型例は加減乗除のような演算子である。つまり以下は二変数関数とみなすことができる。

1. $+: x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R} \mapsto x + y \in \mathbb{R}.$
2. $-: x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R} \mapsto x - y \in \mathbb{R}.$
3. $\times: x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R} \mapsto xy \in \mathbb{R}.$
4. $\div: x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R} \setminus \{0\} \mapsto \frac{x}{y} \in \mathbb{R}.$
5. $\max: x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R} \mapsto \max\{x, y\} \in \mathbb{R}.$
6. $\min: x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R} \mapsto \min\{x, y\} \in \mathbb{R}.$

第 2 章

空間

2.1 点と空間

平面上の点は座標軸を定めるとその座標を読み取ることで 2 つの (実) 数の組 (対) が対応する。また、三次元空間は 3 つの実数の組が対応する。しかしながら空間が何かと聞かれたら幾何学的な問題となり難しいので、本テキストでは逆に $N = 1, 2, 3, \dots$ として N 個の実数 x_1, \dots, x_N の組 $P = (x_1, \dots, x_N)$ のことを N 次元空間上の点と呼び、 N 次元空間上の点をすべて集めたものを N 次元空間ということにする。つまり N 次元空間とは実数の直積 \mathbb{R}^N に他ならない。 $N = 1$ のとき、つまり \mathbb{R}^1 は直線といい、 $N = 2$ のとき、つまり \mathbb{R}^2 は平面という。 N 次元空間の点の集合つまり N 次元空間の部分集合のことを N 次元点集合と呼ぶことがある。

N 次元空間上の点 $P = (x_1, \dots, x_N)$ に対して、実数 x_i を P の第 i 成分という。ただし、 $i = 1, \dots, N$ である。点 P に対して、第 i 成分を P_i または P^i と表すことがある。この節では点を大文字の P を使って書いているが以降では a や変数の場合は x など小文字を用いることもある。

N 次元空間上の演算において最も基礎的になるのは (ユークリッド) 距離である。つまり、2 点 $P = (x_1, \dots, x_N)$, $Q = (y_1, \dots, y_N)$ 間の距離 $d(P, Q)$ をピタゴラスの定理にもとづき

$$d(P, Q) = d((x_1, \dots, x_N), (y_1, \dots, y_N)) = \sqrt{(y_1 - x_1)^2 + \dots + (y_N - x_N)^2}$$

と定義する。

距離の満たす重要な性質として次がある。

1. (正值性) 任意の点 P, Q に対して $d(P, Q) \geq 0$ 。
2. (同一性) 任意の点 P, Q に対して $d(P, Q) = 0$ と $P = Q$ は同値。
3. (対称性) 任意の点 P, Q に対して $d(P, Q) = d(Q, P)$ 。
4. (三角不等式) 任意の点 P, Q, R に対して $d(P, R) \leq d(P, Q) + d(Q, R)$ 。

点 $a \in \mathbb{R}^N$ と正の数 $r > 0$ に対して、 a から半径 r 内の点の集合

$$B_r(a) = \{x \in \mathbb{R}^N \mid d(a, x) < r\}, \quad \overline{B}_r(a) = \{x \in \mathbb{R}^N \mid d(a, x) \leq r\}$$

をそれぞれ点 a の r を半径とする開円板と閉円板という。また、閉円板に関しては $r = 0$ でも $\overline{B}_0(a) = \{a\}$ として定義する。

2.2 空間ベクトル

N 次元空間上の 2 点 $P = (x_1, \dots, x_N)$, $Q = (y_1, \dots, y_N)$ を取ると成分同士を引くことで別の実数の組

$$\overrightarrow{PQ} = (y_1 - x_1, \dots, y_N - x_N)$$

が定義できる。この \overrightarrow{PQ} のことを点 P から点 Q への N 次元空間ベクトルあるいは単にベクトルという。

N 次元空間ベクトル全体も、実数の組全体であり、 N 次元空間同様 \mathbb{R}^N と表すが、空間と空間ベクトル全体では使える演算が異なることに注意する。実際、ベクトル $u = (u_1, \dots, u_N)$ と $v = (v_1, \dots, v_N)$ に対して加法

$$u + v = (u_1 + v_1, \dots, u_N + v_N)$$

が定義でき、ベクトル $u = (u_1, \dots, u_N)$ と実数 a に対して定数乗法

$$au = (au_1, \dots, au_N)$$

が定義できる。また、2 つのベクトル $u = (u_1, \dots, u_N)$ と $v = (v_1, \dots, v_N)$ に対して、

$$u \cdot v = u_1 v_1 + \dots + u_N v_N$$

を u と v の内積といい、

$$\|u\| = \sqrt{u_1^2 + \dots + u_N^2}$$

を u の大きさまたはノルムという。

ベクトルは以下の性質を満たす。

1. (加法の結合法則) 任意のベクトル u, v, w に対して $(u + v) + w = u + (v + w)$ 。
2. (加法の交換法則) 任意のベクトル u, v に対して $u + v = v + u$ 。
3. (両立法則) 任意のベクトル u と実数 a, b に対して $a(bu) = (ab)u$ 。
4. (分配法則) 任意のベクトル u, v と実数 a, b に対して $a(u + v) = au + av$ 、 $(a + b)u = au + bu$ 。
5. (零ベクトル) $0 = (0, \dots, 0)$ は零元である。つまり任意のベクトル u に対して $u + 0 = 0 + u = u$ 。
6. (逆ベクトル) 任意のベクトル u に対して $u + x = x + u = 0$ が成り立つようなベクトル $x = -u$ がただ一つ存在する。
7. (単位元) 1 は単位元である。つまり任意のベクトル u に対して $1 \cdot u = u$ が成り立つ。
8. (内積の対称性) 任意のベクトル u, v に対して $u \cdot v = v \cdot u$ 。
9. (内積の多重線形性) 任意のベクトル u, v, w に対して $(u + v) \cdot w = u \cdot w + v \cdot w$ 、 $u \cdot (v + w) = u \cdot v + u \cdot w$ 。
10. (内積の正定値性) 任意のベクトル u に対して $u \cdot u \geq 0$ であり、 $u \cdot u = 0$ と $u = 0$ は同値である。
11. (ノルムの正値性) 任意のベクトル u に対して $\|u\| \geq 0$ であり、 $\|u\| = 0$ と $u = 0$ は同値である。
12. (ノルムの斉次性) 任意のベクトル u と実数 a に対して $\|au\| = |a|\|u\|$ 。
13. (三角不等式) 任意のベクトル u, v に対して $\|u + v\| \leq \|u\| + \|v\|$ 。

空間ベクトル $u = (u_1, \dots, u_N)$ と $v = (v_1, \dots, v_N)$ に対して、距離をその差のノルムとする、つまり

$$d(u, v) = \|v - u\| = \sqrt{(v_1 - u_1)^2 + \dots + (v_N - u_N)^2}$$

とすると、空間上の点に対する距離と同等のものが定義できる。もちろんこのベクトルの距離も空間上の点の距離と同様の性質を持つ。

ちなみに複素数も平面や平面ベクトル同様集合的には \mathbb{R}^2 であるが、複素数には乗法と除法が備わっていてさらに豊かな構造を持っている。また、直線 \mathbb{R}^1 は実数全体 \mathbb{R} と同一視されるが、直線ベクトルのノルムは実数の絶対値と同質なものである。

空間上の点 $P = (P_1, \dots, P_N)$ と空間ベクトル $u = (u_1, \dots, u_N)$ に対して P を u だけ平行移動して空間上の点

$$P + u = (P_1 + u_1, \dots, P_N + u_N)$$

を得ることができる。

2.3 矩形と有界性

実数の集合において重要な役割を果たしていたのが区間であるが、 N 次元空間あるいは N 次元空間ベクトルの空間でそれに相当するのが矩形（長方形）であり区間の直積に相当する。特に有界閉区間に当たる有界閉矩形が重要であり、 $2N$ 個の実数 $a_1 \leq b_1, \dots, a_N \leq b_N$ で定まる点集合 $[a_1, b_1] \times \dots \times [a_N, b_N]$ を有界閉矩形と呼ぶ。

点集合 X を考える。つまり、 X は N 次元空間 \mathbb{R}^N の部分集合である。ここで実数 $a_1 \leq b_1, \dots, a_N \leq b_N$ が存在して $X \subset [a_1, b_1] \times \dots \times [a_N, b_N]$ が成り立つとき、 X は有界であるという。つまり X を被覆する有界閉矩形が存在すると言い換えることができる。

一般的な教科書では有界性を円で定義されることが多いが、矩形で定義しても円で定義しても同じである。

命題 2.3.1. 点集合 X に対して、 $X \subset [a_1, b_1] \times \dots \times [a_N, b_N]$ となる有界閉矩形 $[a_1, b_1] \times \dots \times [a_N, b_N]$ が存在することと $X \subset \overline{B}_R(0)$ となる半径 $R \geq 0$ が存在することは同値である。ただし、 $0 = (0, \dots, 0)$ である。

【証明】 有界閉矩形 $[a_1, b_1] \times \dots \times [a_N, b_N]$ で被覆できたとすると $L = \max\{|a_1|, |b_1|, \dots, |a_N|, |b_N|\}$ として有界閉矩形 $[-L, L]^N$ でも被覆でき、 $R = \sqrt{N}L$ とすればよい。閉円板 $\overline{B}_R(0)$ で被覆できたとすると、有界閉矩形 $[-R, R]^N$ でも被覆できる。 【証明終わり】

本テキストで矩形を用いるのは点列の収束の議論で区間の問題に帰着させたり、リーマン積分を区間の類推で定義するためである。

自明なことであるが有界閉矩形は有界であることに注意する。

空でない有界な集合に対してそれを被覆する最も小さい有界閉矩形が存在して、以下のようにして構成できる。

命題 2.3.2. X を空でない有界な N 次元点集合とする。このとき、 $i = 1, \dots, N$ に対して以下で \bar{a}_i, \bar{b}_i を定めると、 $[\bar{a}_1, \bar{b}_1] \times \dots \times [\bar{a}_N, \bar{b}_N]$ は有界閉矩形であり、 $X \subset [\bar{a}_1, \bar{b}_1] \times \dots \times [\bar{a}_N, \bar{b}_N]$ であり、 $X \subset [a_1, b_1] \times \dots \times [a_N, b_N]$ ならば $[\bar{a}_1, \bar{b}_1] \times \dots \times [\bar{a}_N, \bar{b}_N] \subset [a_1, b_1] \times \dots \times [a_N, b_N]$ を満たす。

$$\bar{a}_i = \sup\{a \in \mathbb{R} \mid X \subset \{x \in \mathbb{R}^N \mid x_i \geq a\}\}, \quad \bar{b}_i = \inf\{b \in \mathbb{R} \mid X \subset \{x \in \mathbb{R}^N \mid x_i \leq b\}\}.$$

このような矩形を空でない有界な点集合の最小被覆有界閉矩形と呼ぶ。

2.4 点列の極限

数列を思い出すとこれは自然数 n に対し数（自然数、整数、有理数、実数、複素数など）を対応させることで、無限に連なる数の並びを表現したものであった。これと同様の発想で数の代わりに N 次元空間上の点あるいは N 次元空間ベクトル a_n をならべたもの (a_n) を N 次元点列という。

数列に対して極限が（存在したら）あったように、点列に対しても極限の概念を導入する。このとき、数列の極限は絶対値を使って定義していたのに対して、点列では距離を使って定義することが重要である。つまり、点列 $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ が $n \rightarrow \infty$ で点 a に収束するとは

任意の $\varepsilon > 0$ に対して、ある自然数 N が存在して、 N 以上のすべての自然数 n に対して $d(a, a_n) < \varepsilon$ が成り立つ

ことを言う。このことは言い換えると $n \rightarrow \infty$ で非負の実数列 $(d(a, a_n))_n$ が 0 に収束することと同値である。こちらの表現の方が単純なので本テキストでは以下のように点列の極限を定義する。

定義 2.4.1 (点列の極限). 点列 $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ が $n \rightarrow \infty$ で点 a に収束するあるいは a が $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ の $n \rightarrow \infty$ での極限であるとは $n \rightarrow \infty$ で

$$d(a, a_n) \rightarrow 0$$

が成り立つことをいう。点列 $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ が何らかの数に収束する時この点列は収束するといい、そうでない時発散するという。

例 2.4.2. a を定点として点列 $(a)_{n \in \mathbb{N}}$ の極限は a である。

極限は存在したら一意である。

命題 2.4.3. 点列 (a_n) が収束したらその極限は一つしかない、つまり (a_n) が a に収束し b にも収束したとすると $a = b$ である。

【証明】 三角不等式より

$$d(a, b) \leq d(a, a_n) + d(b, a_n)$$

で、 n についての極限を取ると右辺は 0 に収束するのではさみうちの原理より $d(a, b) = 0$ がわかる。よって、距離の同一性より $a = b$ である。 【証明終わり】

定理 2.4.4. (a_n) を点列、 a を点とする。もし (a_n) の任意の部分列 (a_{n_k}) が a に部分列収束する、つまり a に収束する部分列 $(a_{n_{k_l}})$ が存在するとき、 (a_n) は a に収束する。

【証明】

【証明終わり】

2.5 連続関数

この節では主に多変数関数 $f: \mathbb{R} \times \cdots \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ の極限や連続性について見ていく。このとき直積 $\mathbb{R} \times \cdots \times \mathbb{R}$ を N 次元空間 \mathbb{R}^N と同一視すると関数 f は空間上の点からの一変数関数のように見なすことができ、点列の収束のところで見たとように実数だったら絶対値を使っていたところを距離に置き換えることで、極限が定義できる。

より詳しくは $N = 1, 2, 3, \dots$ として、 N 次元点集合 X 上で定義された実数値関数 $f: X \rightarrow \mathbb{R}$ を考える。点 a は、任意の正の数 δ に対して $0 < d(a, x) < \delta$ を満たす $x \in X$ が存在するとして、このような a を X の極限点という。点列の収束が距離を用いることで数列の収束に帰着できたように、連続性も連続性の度合いを用いて簡潔に記述する、

定義 2.5.1 (空間上の関数の極限). f を点集合 X 上の実数値関数、 a を X の極限点、 l を実数とする。関数 $f(x)$ が $x \rightarrow a$ で実数 l に収束するあるいは l が $f(x)$ の $x \rightarrow a$ での極限であるとは連続性の度合い ω_a が存在し任意の $x \in X$ に対して

$$|f(x) - l| \leq \omega_a(d(a, x))$$

が成り立つことをいう。

今後の議論の展開の中で値域が実数でなく \mathbb{R}^M ($M = 1, 2, 3, \dots$) である場合に拡張する必要がありそのために極限の概念を拡張しておく。

定義 2.5.2 (空間上の \mathbb{R}^M 値関数の極限). F を点集合 X 上の \mathbb{R}^M 値関数、 a を X の極限点、 L を \mathbb{R}^M の点とする。関数 $F(x)$ が $x \rightarrow a$ で点 L に収束するあるいは L が $F(x)$ の $x \rightarrow a$ での極限であるとは連続性の度合い ω_a が存在し任意の $x \in X$ に対して

$$d(L, F(x)) \leq \omega_a(d(a, x))$$

が成り立つことをいう。

\mathbb{R}^M 値関数の極限を調べるには各成分の極限を調べれば十分である。

命題 2.5.3. f_1, \dots, f_M を点集合 X 上の実数値関数として $F(x) = (f_1(x), \dots, f_M(x))$ により \mathbb{R}^M 値関数 F を定める。 a を X の極限点、 $L = (l_1, \dots, l_M)$ を \mathbb{R}^M の点とする。

このとき、関数 $F(x)$ が $x \rightarrow a$ で点 L に収束することは、各 $i = 1, \dots, M$ に対して関数 $f_i(x)$ が $x \rightarrow a$ で実数 l_i に収束することと同値である。

【証明】 $F(x)$ が収束するならばの方が簡単で、

$$|f_i(x) - l_i| \leq d(L, F(x)) \leq \omega_a(d(a, x))$$

であることから直ちに従う。

各 $f_i(x)$ が収束する場合は

$$|f_i(x) - l_i| \leq \omega_a^i(d(a, x))$$

となる連続性の度合い ω_a^i が存在し、新しい連続性の度合いを $\omega_a(r) = \max\{\omega_a^1(r), \dots, \omega_a^M(r)\}$ として取ると、

$$d(L, F(x)) = \sqrt{(f_1(x) - l_1)^2 + \dots + (f_M(x) - l_M)^2} \leq \sqrt{\omega_a^1(d(a, x))^2 + \dots + \omega_a^M(d(a, x))^2} \leq \sqrt{M} \omega_a(d(a, x))$$

なので $F(x)$ も収束する。

【証明終わり】

今後 N 変数関数の極限や連続性も \mathbb{R}^M 値に拡張すべきだが、実数値の場合だけ明記して \mathbb{R}^M 値の場合の定義等は省略する。

N 変数関数は点 (a_1, \dots, a_N) から点 (x_1, \dots, x_N) の距離が

$$d((a_1, \dots, a_N), (x_1, \dots, x_N)) = \sqrt{(x_1 - a_1)^2 + \dots + (x_N - a_N)^2}$$

で与えられることから以下のようにして定義される。

定義 2.5.4 (多変数関数の極限). f を \mathbb{R}^N の部分集合 X 上で定義された N 変数実数値関数、 (a_1, \dots, a_N) を X の極限点、 l を実数とする。

N 変数関数 $f(x_1, \dots, x_N)$ が $(x_1, \dots, x_N) \rightarrow (a_1, \dots, a_N)$ で実数 l に収束するあるいは l が $f(x_1, \dots, x_N)$ の $(x_1, \dots, x_N) \rightarrow (a_1, \dots, a_N)$ での極限であるとは連続性の度合い $\omega_{(a_1, \dots, a_N)}$ が存在し任意の $(x_1, \dots, x_N) \in X$ に対して

$$|f(x_1, \dots, x_N) - l| \leq \omega_{(a_1, \dots, a_N)}(\sqrt{(x_1 - a_1)^2 + \dots + (x_N - a_N)^2})$$

が成り立つことをいう。

極限が定義できると一変数関数と同様に連続性が定義できる。以下では多変数関数の場合を述べるが、空間上の関数でも同様である。

定義 2.5.5 (多変数関数の連続性). f を \mathbb{R}^N の部分集合 X 上で定義された N 変数実数値関数、 (a_1, \dots, a_N) を X の極限点であり X は (a_1, \dots, a_N) を元として含むとする。ここで $f(x_1, \dots, x_N)$ が $(x_1, \dots, x_N) \rightarrow (a_1, \dots, a_N)$ で $f(a_1, \dots, a_N)$ に収束する、つまり

$$\lim_{(x_1, \dots, x_N) \rightarrow (a_1, \dots, a_N)} f(x_1, \dots, x_N) = f(a_1, \dots, a_N)$$

の時、関数 $f(x_1, \dots, x_N)$ は点 $(x_1, \dots, x_N) = (a_1, \dots, a_N)$ であるいは関数 f は点 (a_1, \dots, a_N) で連続であるという。

定義 2.5.6 (多変数連続関数). f を \mathbb{R}^N の部分集合 X 上で定義された N 変数実数値関数として、 X の点はすべて X の極限点であるとする。ここで、すべての点 $(a_1, \dots, a_N) \in X$ で f が連続である時、関数 f は集合 X 上の連続関数であるという。

注意 2.5.7. 以上のことをまとめると N 変数実数値関数 $f(x_1, \dots, x_N)$ が $(x_1, \dots, x_N) = (a_1, \dots, a_N)$ で連続であることは連続性の度合い $\omega_{(a_1, \dots, a_N)}$ が存在し

$$|f(x_1, \dots, x_N) - f(a_1, \dots, a_N)| \leq \omega_{(a_1, \dots, a_N)} (\sqrt{(x_1 - a_1)^2 + \dots + (x_N - a_N)^2})$$

が成り立つことと同値である。

多変数あるいは空間上の連続関数の典型例として射影と距離が挙げられる。

命題 2.5.8 (射影の連続性). $i = 1, \dots, N$ として、以下の射影は連続関数である。

$$\text{pr}_i : x_1 \in \mathbb{R}, \dots, x_N \in \mathbb{R} \mapsto x_i \in \mathbb{R}.$$

【証明】 次の不等式が成り立つことからすぐわかる。

$$|x_i - a_i| \leq \sqrt{(x_1 - a_1)^2 + \dots + (x_N - a_N)^2}.$$

【証明終わり】

命題 2.5.9 (距離の連続性). 点 $\hat{a} \in \mathbb{R}^N$ を固定し、距離から定まる関数 $f(x) = d(\hat{a}, x)$ は \mathbb{R}^N 上の連続関数である。

【証明】 三角不等式より

$$|f(x) - f(a)| = |d(\hat{a}, x) - d(\hat{a}, a)| \leq d(a, x)$$

なので、 f は連続関数である。

【証明終わり】

注意 2.5.10. 実は距離を定める関数 d は $\mathbb{R}^N \times \mathbb{R}^N$ 上の連続関数である。実際、三角不等式より

$$|d(x, y) - d(a, b)| = |(d(x, y) - d(a, y)) + (d(a, y) - d(a, b))| \leq d(a, x) + d(b, y) \leq 2\sqrt{d(a, x)^2 + d(b, y)^2}$$

で、これは d が連続関数であることを意味している。

一変数関数同様に以下の連続性に関する性質がある。

命題 2.5.11 (点列連続性). 関数 $f(x)$ が点 $x = a$ で連続であることは

a に収束する任意の点列 (a_n) に対して、数列 $(f(a_n))$ が $f(a)$ に収束する

ことと同値である。

【証明】 $f(x)$ が $x = a$ で連続として、 a に収束する点列 (a_n) を考える。 $\varepsilon > 0$ に対して、連続性からある $\delta > 0$ が存在して $d(a, x) < \delta$ を満たす任意の点 x に対して $|f(x) - f(a)| < \varepsilon$ である。さらにこの $\delta > 0$ に対して、数列の収束から自然数 N が存在して $n \geq N$ を満たす任意の自然数 n に対して $d(a, a_n) < \delta$ である。よって、 x として a_n を考えることで、十分大きいすべての n に対して $|f(a_n) - f(a)| < \varepsilon$ 、つまり $f(a_n) \rightarrow f(a)$ を得る。

逆に a に収束する任意の点列 (a_n) に対して $f(a_n) \rightarrow f(a)$ のとき、 f の連続性を示すが、背理法で連続でなかったとする。この時、ある $\varepsilon > 0$ が存在して、任意の $\delta > 0$ に対して $d(a, x) < \delta$ かつ $|f(x) - f(a)| \geq \varepsilon$ となる点 x が存在する。ここで $n = 1, 2, 3, \dots$ ごとに $\delta = \frac{1}{n}$ を考えて上記の条件を満たす x が存在することからそのうち一つを a_n とおく。そうして点列 $(a_n)_{n=1}^{\infty}$ を定めるとき、 $d(a, a_n) < \frac{1}{n}$ なので (a_n) は a に収束する。一方で $|f(a_n) - f(a)| \geq \varepsilon$ より $(f(a_n))$ は $f(a)$ に収束しないので仮定に矛盾する、よって $f(x)$ は $x = a$ で連続である。 【証明終わり】

命題 2.5.12 (連続関数の合成関数). F を N 次元点集合 X 上の \mathbb{R}^M 値関数、 g を M 次元点集合 Y 上の実数値関数であって $F(X) \subset Y$ を満たすとする。

ここで関数 $F(x)$ が点 $x = a \in X$ で連続で、関数 $g(y)$ が点 $y = F(a) \in Y$ で連続である時、合成関数 $g(F(x))$ は点 $x = a$ で連続である。

各種演算は二変数連続関数の典型例である。

命題 2.5.13 (演算の連続性). 以下の演算によって定義される関数は連続関数である。

1. $+: x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R} \mapsto x + y \in \mathbb{R}$.
2. $-: x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R} \mapsto x - y \in \mathbb{R}$.
3. $\times: x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R} \mapsto xy \in \mathbb{R}$.
4. $\div: x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R} \setminus \{0\} \mapsto \frac{x}{y} \in \mathbb{R}$.
5. $\max: x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R} \mapsto \max\{x, y\} \in \mathbb{R}$.
6. $\min: x \in \mathbb{R}, y \in \mathbb{R} \mapsto \min\{x, y\} \in \mathbb{R}$.

【証明】 定義域から点 (a, b) を固定する。

1. 三角不等式より

$$|(x + y) - (a + b)| = |(x - a) + (y - b)| \leq |x - a| + |y - b| \leq 2\sqrt{(x - a)^2 + (y - b)^2}.$$

よって加法 $+$ は $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ 上の連続関数である。

2. 三角不等式より

$$|(x - y) - (a - b)| = |(x - a) - (y - b)| \leq |x - a| + |y - b| \leq 2\sqrt{(x - a)^2 + (y - b)^2}.$$

よって減法 $-$ は $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ 上の連続関数である。

3. 三角不等式より $r = \sqrt{(x - a)^2 + (y - b)^2}$ とおくと

$$|xy - ab| = |(xy - xb) + (xb - ab)| \leq |x||y - b| + |x - a||b| \leq |x - a||y - b| + |a||y - b| + |x - a||b| \leq r^2 + (|a| + |b|)r.$$

ここで、各 (a, b) ごとに $\lim_{r \rightarrow 0+} (r^2 + (|a| + |b|)r) = 0$ より、乗法 \times は (a, b) で連続であり、 $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ 上の連続関数である。

4. 最初に (a, b) に十分近い (x, y) のみ考えることで $\sqrt{(x-a)^2 + (y-b)^2} < \frac{|b|}{2}$ 、特に $|y-b| \leq \frac{|b|}{2}$ で $|y| \geq \frac{|b|}{2}$ としよことに注意する。三角不等式より $r = \sqrt{(x-a)^2 + (y-b)^2}$ とおくと

$$\left| \frac{x}{y} - \frac{a}{b} \right| = \frac{|xb - ay|}{|b||y|} = \frac{|(xb - xy) + (xy - ay)|}{|b||y|} \leq \frac{|x||y-b|}{|b||y|} + \frac{|x-a|}{|b|} \leq 2 \frac{r^2 + |b|r}{|b|^2} + \frac{r}{|b|}.$$

ここで、各 (a, b) ごとに $\lim_{r \rightarrow 0+} (2 \frac{r^2 + |b|r}{|b|^2} + \frac{r}{|b|}) = 0$ より、除法 \div は (a, b) で連続であり、 $\mathbb{R} \times (\mathbb{R} \setminus \{0\})$ 上の連続関数である。

5. 一般に

$$\max\{x, y\} = \frac{x+y}{2} + \frac{|y-x|}{2}$$

が成り立ち、連続関数の合成になっているので、最大 \max は $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ 上の連続関数である。

6. 一般に

$$\min\{x, y\} = \frac{x+y}{2} - \frac{|y-x|}{2}$$

が成り立ち、連続関数の合成になっているので、最小 \min は $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ 上の連続関数である。

【証明終わり】

連続性を調べるときにしばしば直面するのが $N = 2$ で 1 点 (a, b) がくりぬかれた領域では連続だが、その点は極限を考えなければならない場合である。そのような時は極座標 $(x, y) = (a + r \cos \theta, b + r \sin \theta)$ ($r > 0$) を用いるとよい。

命題 2.5.14 (極限と極座標). $(a, b) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}$ として、 f を $(\mathbb{R} \times \mathbb{R}) \setminus \{(a, b)\}$ 上で定義された二変数実数値関数とする。このとき、二変数関数 $f(x, y)$ が $(x, y) \rightarrow (a, b)$ で実数 l に収束することの必要十分条件は

$$\lim_{r \rightarrow 0+} \sup_{\theta} |f(a + r \cos \theta, b + r \sin \theta) - l| = 0$$

が成り立つことである。

特に、 f を $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ 上で定義された二変数実数値関数とすると、二変数関数 $f(x, y)$ が $(x, y) = (a, b)$ で連続であることの必要十分条件は

$$\lim_{r \rightarrow 0+} \sup_{\theta} |f(a + r \cos \theta, b + r \sin \theta) - f(a, b)| = 0$$

が成り立つことである。

例 2.5.15. 二変数関数

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{\sqrt{x^2+y^2}} & ((x, y) \neq (0, 0)), \\ 0 & ((x, y) = (0, 0)) \end{cases}$$

を考える。このとき

$$|f(r \cos \theta, r \sin \theta) - f(0, 0)| = \frac{|r^2 \cos \theta \sin \theta|}{r} = r |\cos \theta \sin \theta| \leq r \rightarrow 0 \quad (r \rightarrow 0).$$

したがって、 f は $(0, 0)$ で連続であるので、 $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ 上の連続関数である。

例 2.5.16. 二変数関数

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & ((x, y) \neq (0, 0)), \\ 0 & ((x, y) = (0, 0)) \end{cases}$$

を考える。この関数は原点 $(0, 0)$ を除いた領域では連続であるが、原点の周りの点 $(x, y) = (r \cos \theta, r \sin \theta)$ においては

$$f(r \cos \theta, r \sin \theta) = \cos \theta \sin \theta$$

で $r \rightarrow 0$ としたときの極限 $\cos \theta \sin \theta$ が θ に依る (例えば $\theta = 0$ だとこの値は 0 だが $\theta = \frac{\pi}{4}$ だと $\frac{1}{2}$ で一定でない)。つまり極限 $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x, y)$ が存在しないので、 $f(x, y)$ は $(x, y) = (0, 0)$ で連続でない。

2.6 開集合と閉集合と有界閉集合

点集合 A を考える。つまり、 A は N 次元空間 \mathbb{R}^N の部分集合である。

A が開集合であるとは境界がないつまり開いているということで、境界上の点はどんなに近くを見ても A の点と A でない点が存在するものなので、次のように表現される。

定義 2.6.1 (開集合). A を N 次元点集合とする。ここで、任意の点 $a \in A$ に対して半径 $r > 0$ が存在して $B_r(a) \subset A$ が成り立つとき、 A は開集合であるという。

閉集合は何かについて閉じているということであるが、極限について閉じている場合をいい、以下のとおりである。

定義 2.6.2 (閉集合). A を N 次元点集合とする。ここで、任意の収束する A 上の点列 (a_n) ($a_n \in \mathbb{R}^N$) に対して極限 a が A の元であるとき、 A は閉集合であるという。

注意 2.6.3. 定義より空集合 \emptyset と空間全体 \mathbb{R}^N はともに開集合であり閉集合でもある。

開集合と閉集合は次の命題の意味で表裏の関係にある。

命題 2.6.4 (開集合と閉集合の関係). A を N 次元点集合とする。

- A が開集合であるとき、補集合 A^c は閉集合である。
- A が閉集合であるとき、補集合 A^c は開集合である。

【証明】

- A を開集合とすると、補集合 A^c 上の収束する点列 (a_n) と極限 a を考える。ここでもし $a \in A$ だとすると $B_r(a) \subset A$ となる半径 $r > 0$ が存在する。ここで点列の収束性から十分大きい自然数 n に対して $a_n \in B_r(a) \subset A$ であり、 $a_n \in A^c$ に矛盾する。したがって $a \in A^c$ なので、 A^c は閉集合である。
- A を閉集合として、補集合 A^c 上の点 $a \in A^c$ を考える。ここでもし A^c が開集合でないとすると、任意の $r > 0$ に対して $d(a, x) < r$ かつ $x \in (A^c)^c = A$ となる点 x が存在する。ここで $n = 1, 2, 3, \dots$ ごとに $r = \frac{1}{n}$ を考えて上記の条件を満たす x が存在することからそのうち一つを a_n とおく。そうして点列 $(a_n)_{n=1}^{\infty}$ を定めるとき、 (a_n) は A 上の点列であり $a \in A^c$ に収束するがこれは A が閉集合であることに矛盾する。したがって A^c は開集合である。

【証明終わり】

開集合・閉集合の判定は連続関数をもとに考えるとよい。

命題 2.6.5 (開集合・閉集合と連続関数). $f(x)$ を N 次元空間上の連続関数とする。このとき、次の N 次元点集合はいずれも開集合である。

- $\{x \in \mathbb{R}^N \mid f(x) \neq 0\}$.
- $\{x \in \mathbb{R}^N \mid f(x) < 0\}$.
- $\{x \in \mathbb{R}^N \mid f(x) > 0\}$.

また、次の N 次元点集合はいずれも閉集合である。

- $\{x \in \mathbb{R}^N \mid f(x) = 0\}$.
- $\{x \in \mathbb{R}^N \mid f(x) \leq 0\}$.
- $\{x \in \mathbb{R}^N \mid f(x) \geq 0\}$.

【証明】 $A = \{x \in \mathbb{R}^N \mid f(x) \leq 0\}$ が閉集合であることを示す。 A 上の収束する点列 (a_n) とその極限 a を考える。このとき、 $f(a_n) \leq 0$ であり、 f が連続関数なので $f(a_n) \rightarrow f(a)$ であることから、 $f(a) \leq 0$ が従う。よって、 $a \in A$ であるから、 A は閉集合である。

\leq が $=$ や \geq になっている場合も同様に示される。開集合の方は任意の集合 B に対して $f^{-1}(B) = (f^{-1}(B^c))^c$ から従う。 【証明終わり】

注意 2.6.6. 一般に定義域も値域も開集合・閉集合が定義されるような集合（位相空間という）であるならば、開集合の連続関数による逆像は開集合で、閉集合の連続関数による逆像は閉集合となっている。

開集合・閉集合は共通部分と和集合について閉じている。

命題 2.6.7 (開集合・閉集合の演算). A, B を N 次元点集合とする。

- A, B が開集合であるとき、共通部分 $A \cap B$ も開集合である。
- A, B が開集合であるとき、和集合 $A \cup B$ も開集合である。
- A, B が閉集合であるとき、共通部分 $A \cap B$ も閉集合である。
- A, B が閉集合であるとき、和集合 $A \cup B$ も閉集合である。

【証明】

- A, B が開集合として、共通部分 $A \cap B$ を考える。任意の点 $a \in A \cap B$ を固定すると、 $a \in A$ で A は開集合なので、 $B_{r_A}(a) \subset A$ となる半径 $r_A > 0$ が存在し、 $a \in B$ で B は開集合なので、 $B_{r_B}(a) \subset B$ となる半径 $r_B > 0$ が存在する。よって $r = \min\{r_A, r_B\} > 0$ とおくと、 $B_r(a) \subset A \cap B$ となるので、 $A \cap B$ は開集合である。
- A, B が開集合として、和集合 $A \cup B$ を考える。任意の点 $a \in A \cup B$ を固定する。
 - $a \in A$ のとき、 A は開集合なので、 $B_r(a) \subset A \subset A \cup B$ となる半径 $r > 0$ が存在する。
 - $a \in B$ のとき、 B は開集合なので、 $B_r(a) \subset B \subset A \cup B$ となる半径 $r > 0$ が存在する。
 よっていずれの場合でも $A \cup B$ は開集合であることが示された。
- 残る閉集合に関する命題はド・モルガンの法則 $A \cap B = (A^c \cup B^c)^c$, $A \cup B = (A^c \cap B^c)^c$ が成り立つことから従う。

【証明終わり】

有界な閉集合である有界閉集合が一次元での有界閉区間に相当し今後いろいろなところで出てくる。

命題 2.6.8. 有界閉矩形は有界閉集合である。

【証明】 有界閉矩形 $[a_1, b_1] \times \cdots \times [a_N, b_N]$ 上の点列 $(x_n) = ((x_n^1, \dots, x_n^N))$ が $x = (x^1, \dots, x^N)$ に収束したとすると、各 $i = 1, \dots, N$ に対して $a_i \leq x_n^i \leq b_i$ なので $a_i \leq x^i \leq b_i$ 、つまり極限 $x = (x^1, \dots, x^N)$ は $[a_1, b_1] \times \cdots \times [a_N, b_N]$ の元である。したがって、 $[a_1, b_1] \times \cdots \times [a_N, b_N]$ は閉集合である。有界閉矩形は明らかに有界なので、有界閉集合である。 【証明終わり】

定理 2.6.9 (ボルツァーノ・ワイエルシュトラスの定理). 有界な点列つまりある有界閉矩形上の点列は収束する部分列を持つ。

【証明】 $(x_n) = ((x_n^1, \dots, x_n^N))$ を有界閉矩形 $[a_1, b_1] \times \cdots \times [a_N, b_N]$ 上の点列とする。このとき、 $a_1 \leq x_n^1 \leq b_1$ であるから、一次元のボルツァーノ・ワイエルシュトラスの定理から部分列 $(x_{n_k}^1)$ であってある実数 x^1 に収束するものが存在する。さらに $a_2 \leq x_{n_k}^2 \leq b_2$ であるから、再度一次元のボルツァーノ・ワイエルシュトラスの定理から部分列 $(x_{n_{k_j}}^2)$ であってある実数 x^2 に収束するものが存在する。これを繰り返していけば点列 (x_n) のある部分列 (x_{n_k}) であってある点 $x = (x^1, \dots, x^N)$ に収束するものが取れる。 【証明終わり】

系 2.6.10. X を有界閉集合とする。このとき任意の X 上の点列 (a_n) に対して、収束する部分列が存在してその極限は X の元である。

【証明】 X は有界閉矩形で被覆できるので、ボルツァーノ・ワイエルシュトラスの定理より、点列 (a_n) は少なくとも部分列を取れば収束する。さらに X は閉集合なので、極限は X の元である。 【証明終わり】

N 次元空間上の有界閉集合はしばしばコンパクト集合とも呼ばれる。

2.7 最大値最小値定理

一変数関数では有界閉区間に対して成立する最大値最小値定理は多変数関数では有界閉集合に対して自然に拡張される。

定理 2.7.1 (最大値最小値定理). 関数 f を空でない有界閉集合 X 上の実数値連続関数とする。この時、関数 f は X 上で最大と最小を持つ。

証明は区間縮小法によってもできるが、ここではボルツァーノ・ワイエルシュトラスの定理を用いた簡潔なものを紹介する。

【証明】 最大について示す。 f の X 上の上限を $l \in \bar{\mathbb{R}}$ とおくと、 X が空集合でないので $l \neq -\infty$ であり、 $f(a_n) \rightarrow l$ となる X 上の点列 (a_n) が存在する。ここで X は有界閉集合より (a_n) は収束する部分列 (a_{n_k}) をもち極限を $a \in X$ とおくと、 f は連続関数なので $f(a_{n_k}) \rightarrow f(a)$ である。よって $l = f(a)$ であり、上限を達成することができたので、 f は X 上で最大となる。

最小についても同様なので証明は省略する。

【証明終わり】

2.8 多変数の中間値の定理

最大値最小値定理と比較して中間値の定理は幾分人工的な拡張である。

まず、 N 次元の議論を一次元に帰着させるために弧状連結性を導入する。

定義 2.8.1 (弧状連結). X を N 次元点集合とする。ここで、 X の任意の二点 x, y に対して x と y を結ぶ X 上の連続な曲線 $c: [0, 1] \rightarrow X$ が存在するとき、 X は弧状連結であるという。

定理 2.8.2 (中間値の定理). 関数 f を弧状連結な集合 X 上の実数値連続関数とする。このとき、任意の $x, y \in X$ に対して、 f は X 上で $f(x)$ と $f(y)$ の間の値を全て取る。言い換えると、簡単のため $f(x) \leq f(y)$ とすると、 $[f(x), f(y)] \subset f(X)$ である。

注意 2.8.3. この定理は抽象化すると弧状連結集合の連続関数による像は弧状連結であると表現できる。

【証明】 弧状連結性から x と y を結ぶ X 上の連続な曲線 $c: [0, 1] \rightarrow X$ が存在する。ここで f と c の合成関数 $f(c(t)): [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ は連続関数であり $f(c(0)) = f(x)$, $f(c(1)) = f(y)$ なので、一変数での中間値の定理から $f(x)$ と $f(y)$ の間の値を全て取る。よって、 f は $f(x)$ と $f(y)$ の間の値を全て取る。 **【証明終わり】**

この定理は実質的に一変数の中間値の定理と同等である。より多次元らしさがある拡張が次のブラウアーの不動点定理として知られる定理である。

定理 2.8.4 (ブラウアーの不動点定理). 有界閉矩形 E からそこへの連続写像 F は不動点、つまり $F(x) = x$ となる点 $x \in E$ を持つ。

しかしながらブラウアーの不動点定理の証明は大変難しく本テキストの範囲を逸脱するので詳細は省略する。

中間値の定理 (の高次元版) は弧状連結の定義から直ちに従ったが、偏微分に関するいくつかの定理を考える際には曲線を軸に沿った折れ線で取り直す必要がある。次の補題はそのことを保証する。

補題 2.8.5. X を \mathbb{R}^N の開集合として、 X の二点を結ぶ X 上の連続な曲線 $c: [0, 1] \rightarrow X$ が存在するとする。この時、ある $l > 0$ が存在して曲線上のすべての点 $c(t) = (x_1, \dots, x_N)$ に対して、 $[x_1 - l, x_1 + l] \times \dots \times [x_N - l, x_N + l] \subset X$ が成り立つ。特にそのような二点は x_1, \dots, x_N 軸に並行ないくつかの線分で結ばれる。

【証明】 曲線を C 、 X の補集合を X^c において、関数 $x \in C, y \in X^c \mapsto d(x, y)$ が正の最小値を持つことを示せばよい。まず $X = \mathbb{R}^N$ の時は l は何でもよいので除外する。仮定より、 C は空でない有界閉集合で X^c は閉集合で、 $x \in C, y \in X^c$ に対して $d(x, y)$ は正值で連続関数である。ここで、 C を含みつつ X^c と共通部分を持つような矩形に制限することで X^c は有界と見なすことができ、最大値最小値定理より最小距離 m が存在する。あとは $l = \frac{1}{\sqrt{N}}m$ とすればよい。 **【証明終わり】**

2.9 一様連続性

一変数の時同様多変数でも一様連続性が定義され、いくつかの場面で登場する。

定義 2.9.1 (一様連続関数). N 次元点集合上の実数値関数 f に対して、連続性の度合い ω が存在して任意の $x, y \in X$ に対して

$$|f(y) - f(x)| \leq \omega(d(x, y))$$

が成り立つとき、 f は X 上の一様連続関数であるという。

重要なこととして有界閉集合上の連続関数は自動的に一様連続関数である。

定理 2.9.2 (有界閉集合上の連続関数、ハイネ・カントールの定理). 有界閉集合 X 上の実数値連続関数 f は X 上一様連続である。

【証明】

【証明終わり】

第 3 章

偏微分

3.1 偏微分

多変数関数の微分の基礎は偏微分である。ここではまず偏微分係数を定義してから偏微分導関数を定義する。

定義 3.1.1 (偏微分). $f(x_1, \dots, x_N)$ を \mathbb{R}^N の部分集合 X 上で定義された N 変数実数値関数、 $i = 1, \dots, N$ とする。

(a_1, \dots, a_N) を X の内点、つまり半径 $r > 0$ が存在して $B_r(a) \subset X$ が成り立つとする。ここで他の成分は固定して第 i 成分だけ動かした時の微分係数の極限

$$\lim_{x_i \rightarrow a_i} \frac{f(a_1, \dots, a_{i-1}, x_i, a_{i+1}, \dots, a_N) - f(a_1, \dots, a_{i-1}, a_i, a_{i+1}, \dots, a_N)}{x_i - a_i}$$

が存在するとき f は点 (a_1, \dots, a_N) で x_i について偏微分可能であるといい、極限を偏微分係数という。関数 $y = f(x_1, \dots, x_N)$ の点 (a_1, \dots, a_N) で x_i についての偏微分係数を

$$f_{x_i}(a_1, \dots, a_N), \quad \frac{\partial f}{\partial x_i}(a_1, \dots, a_N), \quad \left. \frac{\partial f}{\partial x_i} \right|_{(x_1, \dots, x_N) = (a_1, \dots, a_N)}, \quad \left. \frac{\partial}{\partial x_i} (f(x_1, \dots, x_N)) \right|_{(x_1, \dots, x_N) = (a_1, \dots, a_N)},$$

$$y_{x_i} \Big|_{(a_1, \dots, a_N)}, \quad \left. \frac{\partial y}{\partial x_i} \right|_{(a_1, \dots, a_N)}$$

などで表す。

X を開集合、つまり X の点がすべて内点である場合を考える。 X のすべての点で関数 f が x_i について偏微分可能であるとき f は X 上 x_i について偏微分可能であるという。この時、 $(x_1, \dots, x_N) \in X$ に対して偏微分係数 $f_{x_i}(x_1, \dots, x_N)$ を対応させる集合 X 上の実数値関数を f の x_i についての偏微分導関数という。 $y = f(x_1, \dots, x_N)$ の x_i についての偏微分導関数を

$$f_{x_i}, \quad \frac{\partial f}{\partial x_i}, \quad \frac{\partial}{\partial x_i} (f(x_1, \dots, x_N)), \quad y_{x_i}, \quad \frac{\partial y}{\partial x_i}$$

などで表す。

方向 x_i と点 (a_1, \dots, a_N) を決めるごとに偏微分係数は実数であり、偏微分導関数は X 上の実数値関数である。偏微分導関数はしばしば偏導関数と略される。

偏微分係数および偏微分導関数は一変数の通常の微分をもとにして定義しているので、それに対する命題の類が成り立つ。つまり、和と定数倍の微分や積の微分、商の微分、一変数関数との合成関数の微分は第 i 成分以外の変数は固定されていることに注意して行うことができる。ただし、多変数関数との合成関数の微分は後で述べる別の扱いをする必

要があることに注意する。

例 3.1.2. 原点からの距離で定まる二変数関数

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

の x 偏微分を考える。 y を固定することに x について微分すると、 $(x, y) \neq (0, 0)$ においては偏微分可能で

$$f_x(x, y) = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}$$

となる。 $(x, y) = (0, 0)$ においては $f(x, 0) = |x|$ なので、これは x について偏微分可能でない。同様に $f(x, y)$ の y 偏微分は $(x, y) \neq (0, 0)$ においては偏微分可能で

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

となり、 $(x, y) = (0, 0)$ においては偏微分可能でない。

例 3.1.3. 例 2.5.16 の二変数関数

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2 + y^2} & ((x, y) \neq (0, 0)), \\ 0 & ((x, y) = (0, 0)) \end{cases}$$

を考える。この関数は少なくとも $(x, y) \neq (0, 0)$ においては偏微分可能で商の微分などから

$$f_x(x, y) = \frac{y(y^2 - x^2)}{(x^2 + y^2)^2}, \quad f_y(x, y) = \frac{x(x^2 - y^2)}{(x^2 + y^2)^2}$$

がわかる。 $(x, y) = (0, 0)$ においても偏微分の定義から

$$f_x(0, 0) = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{f(x, 0) - f(0, 0)}{x} = 0, \quad f_y(0, 0) = \lim_{y \rightarrow 0} \frac{f(0, y) - f(0, 0)}{y} = 0$$

となり、偏微分可能である。しかしながら、例 2.5.16 で見た通りこの関数 $f(x, y)$ は $(x, y) = (0, 0)$ において連続ではない。このことは多変数関数においては偏微分可能であっても連続とは限らないことを表している。

定義 3.1.4 (勾配). N 変数関数 $f(x) = f(x_1, \dots, x_N)$ が点 $x = a$ において各 x_i について偏微分可能であるとき、偏微分係数を順番に並べて得られる N 次元ベクトル

$$\nabla f(a) = (f_{x_1}(a), \dots, f_{x_N}(a))$$

を $f(x)$ の点 $x = a$ での勾配という。

注意 3.1.5. 勾配はベクトルとして考えるのが自然であり、内積が定義できることに注意する。

本来勾配は後で述べる全微分可能な点で意味をなす概念であるが、その全微分可能性の定義でこのベクトル $\nabla f(a)$ を利用するため本テキストではここで勾配を導入する。

3.2 全微分

定義 3.2.1 (全微分). $f(x)$ を \mathbb{R}^N の部分集合 X 上で定義された N 変数実数値関数、 a を X の内点とする。ここ

で、 $f(x)$ が点 $x = a$ で各方向に偏微分可能であって、勾配を使った極限の式

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{|f(x) - f(a) - \nabla f(a) \cdot (x - a)|}{\|x - a\|} = 0$$

が成り立つとき、関数 $f(x)$ は点 $x = a$ で全微分可能であるという。

注意 3.2.2. 全微分可能の条件を連続性の度合い ω_a を使って表すと

$$|f(x) - f(a) - \nabla f(a) \cdot (x - a)| \leq \|x - a\| \omega_a(\|x - a\|)$$

がすべての $x \in X$ で成り立つということである ($x = a$ のときは両辺ともに 0 で不等号は成立することに注意する)。

注意 3.2.3. テキストによっては全微分

$$df = f_{x_1}(a)dx_1 + \cdots + f_{x_N}(a)dx_N$$

というものを導入することがある。これは微分形式の理論で有用であるが、本テキストではそこまで必要にならない。勾配が代わりの役割を果たす。

例 3.2.4. N 次元定ベクトル v との内積で定まる N 変数関数

$$f(x) = v \cdot x$$

を考える。この関数は \mathbb{R}^N 全体で全微分可能であり、勾配は

$$\nabla f(x) = v$$

となる。

例 3.2.5. 定点 a からの距離の二乗で定まる N 変数関数

$$f(x) = \frac{1}{2}\|x - a\|^2$$

を考える。この関数は \mathbb{R}^N 全体で全微分可能であり、勾配は

$$\nabla f(x) = x - a$$

となる。

例 3.2.6. 定点 a からの距離で定まる N 変数関数

$$f(x) = \|x - a\|$$

を考える。この関数は $x \neq a$ で全微分可能であり、勾配は

$$\nabla f(x) = \frac{x - a}{\|x - a\|}$$

となる。

命題 3.2.7 (全微分可能性と連続性). $f(x)$ を \mathbb{R}^N の部分集合 X 上で定義された N 変数実数値関数、 a を X の内点とする。ここで、 $f(x)$ が点 $x = a$ で全微分可能ならば $f(x)$ は $x = a$ で連続である。

【証明】 三角不等式とコーシー・シュワルツの不等式より

$$|f(x) - f(a)| \leq |\nabla f(a) \cdot (x - a)| + \|x - a\| \omega_a(\|x - a\|) \leq \|\nabla f(a)\| \|x - a\| + \|x - a\| \omega_a(\|x - a\|).$$

ここで $x \rightarrow a$ で最右辺は 0 に収束するので、 $f(x)$ は $x = a$ で連続である。

【証明終わり】

3.3 合成関数の微分

一変数関数 $f(x), g(y)$ の合成関数の微分とは

$$\frac{d}{dx}(g(f(x))) = g'(f(x))f'(x)$$

であったが、これの多変数関数版を考えたい。 $f(x)$ が多変数関数 $f(x) = f(x_1, \dots, x_N)$ の場合は $g(f(x))$ も多変数関数で偏微分を考えると

$$\frac{\partial}{\partial x_i}(g(f(x))) = g'(f(x)) \frac{\partial f}{\partial x_i}(x), \quad \nabla(g(f(x))) = g'(f(x)) \nabla f(x)$$

となるが、問題は $g(y)$ が多変数関数 $g(y) = g(y_1, \dots, y_N)$ の場合である。このとき $f(x)$ は \mathbb{R}^N 値関数 $f(x) = (f_1(x), \dots, f_N(x))$ である必要があり、 $g(f(x))$ は ($f(x)$ が一変数関数ならば) 一変数関数となるのでその微分を考える価値がある。この関数が $x = a$ で微分可能であるとは各 $f_i(x)$ が $x = a$ で微分可能であることをいい、

$$f'(a) = (f'_1(a), \dots, f'_N(a))$$

と定義する。

命題 3.3.1 (合成関数の微分). \mathbb{R}^N 値関数 $f(x) = (f_1(x), \dots, f_N(x))$ が点 $x = a$ で微分可能で N 変数関数 $g(y) = g(y_1, \dots, y_N)$ が点 $y = f(a)$ で全微分可能とする。この時、合成関数 $f(g(x))$ も $x = a$ で微分可能で、

$$\left. \frac{d}{dx}(g(f(x))) \right|_{x=a} = \nabla g(f(a)) \cdot f'(a) = \frac{\partial g}{\partial y_1}(f(a))f'_1(a) + \dots + \frac{\partial g}{\partial y_N}(f(a))f'_N(a)$$

が成立する。

【証明】 $g(y)$ は $y = b = f(a)$ で全微分可能なので、

$$|g(y) - g(b) - \nabla g(b) \cdot (y - b)| \leq \|y - b\| \omega_b(\|y - b\|)$$

である。ここから $y = f(x)$, $b = f(a)$ を代入し、

$$|g(f(x)) - g(f(a)) - \nabla g(f(a)) \cdot (f(x) - f(a))| \leq \|f(x) - f(a)\| \omega_b(\|f(x) - f(a)\|).$$

これを $|x - a|$ で割って $x \rightarrow 0$ とすれば、

$$\left| \frac{g(f(x)) - g(f(a))}{x - a} - \nabla g(f(a)) \cdot \frac{f(x) - f(a)}{x - a} \right| \leq \left\| \frac{f(x) - f(a)}{x - a} \right\| \omega_b(\|f(x) - f(a)\|) \rightarrow \|f'(a)\| \cdot 0 = 0.$$

よって、

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{g(f(x)) - g(f(a))}{x - a} = \lim_{x \rightarrow a} \nabla g(f(a)) \cdot \frac{f(x) - f(a)}{x - a} = \nabla g(f(a)) \cdot f'(a)$$

である。

【証明終わり】

注意 3.3.2. 積の微分公式は多変数の合成関数の微分から導出することができる。つまり積の関数 $h(x, y) = xy$ の偏微分は $h_x(x, y) = y$, $h_y(x, y) = x$ なので、

$$\frac{d}{dx}(f(x)g(x)) = \frac{d}{dx}(h(f(x), g(x))) = g(x)f'(x) + f(x)g'(x)$$

がわかる。

3.4 連続微分可能性

例 3.1.3 で見たように、偏微分可能と連続とは分離された概念であるが、連続（偏）微分可能ならば（全）微分可能なので連続性も従うという事実が知られている。

定義 3.4.1 (連続微分可能性). \mathbb{R}^N の開部分集合 X 上の実数値関数 f が各変数 x_i に対して偏微分可能で導関数 ∇f が X 上の連続関数である時、 f は X 上連続微分可能であるという。

注意 3.4.2. ∇f が連続関数のところは各偏微分導関数 f_{x_i} が連続関数と読みかえられる。

命題 3.4.3 (連続微分可能ならば全微分可能). \mathbb{R}^N の開部分集合 X 上の実数値関数 f が連続微分可能ならば、 f は X 上の各点で全微分可能である。

【証明】 証明は点 $a = (a_1, \dots, a_N) \in X$ とその近傍の点 $x = (x_1, \dots, x_N) \in X$ について、 x から a へ x_1, \dots, x_N 軸に沿って近づけるという方法で行う。そのためにまず各 x_i に対して次の値を評価する。

$$|f(x_1, \dots, x_i, \dots, x_N) - f(x_1, \dots, a_i, \dots, x_N) - f_{x_i}(a_1, \dots, a_i, \dots, a_N)(x_i - a_i)|$$

ここで $x \mapsto f(x_1, \dots, x, \dots, x_N)$ に対する平均値の定理より $0 \leq \theta \leq 1$ が存在して、

$$\begin{aligned} & |f(x_1, \dots, x_i, \dots, x_N) - f(x_1, \dots, a_i, \dots, x_N) - f_{x_i}(a_1, \dots, a_i, \dots, a_N)(x_i - a_i)| \\ & \leq |(f_{x_i}(x_1, \dots, \theta a_i + (1 - \theta)x_i, \dots, x_N) - f_{x_i}(a_1, \dots, a_i, \dots, a_N))(x_i - a_i)| \end{aligned}$$

したがって、 ω を ∇f の連続性の度合いとして、

$$\begin{aligned} & |f(x_1, \dots, x_i, \dots, x_N) - f(x_1, \dots, a_i, \dots, x_N) - f_{x_i}(a_1, \dots, a_i, \dots, a_N)(x_i - a_i)| \\ & \leq \omega(\|(x_1, \dots, \theta a_i + (1 - \theta)x_i, \dots, x_N) - (a_1, \dots, a_i, \dots, a_N)\|)|x_i - a_i| \\ & \leq \omega(\|x - a\| + |(\theta a_i + (1 - \theta)x_i) - a_i|)|x_i - a_i| \end{aligned}$$

ここで $0 \leq \theta \leq 1$ なので、

$$|(\theta a_i + (1 - \theta)x_i) - a_i| = (1 - \theta)|x_i - a_i| \leq |x_i - a_i|$$

よって、

$$\begin{aligned} & |f(x_1, \dots, x_i, \dots, x_N) - f(x_1, \dots, a_i, \dots, x_N) - f_{x_i}(a_1, \dots, a_i, \dots, a_N)(x_i - a_i)| \\ & \leq \omega(2\|x - a\|)|x_i - a_i| \leq \omega(2\|x - a\|)\|x - a\| \end{aligned}$$

である。あとはこれを用いることで、

$$\begin{aligned} & |f(x) - f(a) - \nabla f(a) \cdot (x - a)| \\ & \leq \sum_{i=1}^N |f(a_1, \dots, x_i, \dots, x_N) - f(a_1, \dots, a_i, \dots, x_N) - f_{x_i}(a_1, \dots, a_i, \dots, a_N)(x_i - a_i)| \\ & \leq N\omega(2\|x - a\|)\|x - a\|. \end{aligned}$$

よって、 f は全微分可能である。

【証明終わり】

定理 3.4.4. 弧状連結な開集合 X 上の関数 f がすべての内点 x で全微分可能であり $\nabla f(x) = 0$ を満たすならば、 f は定数関数である。

【証明】 補題 2.8.5 より X の任意の二点 x, y は x_1, \dots, x_N 軸に並行ないいくつかの線分で結ばれて、それぞれの線分で偏微分が 0 なので、 $f(x) = f(y)$ が成り立つ。 【証明終わり】

注意 3.4.5. この定理の偏微分版つまり $f_{x_i}(x) = 0$ ならば $f(x)$ は x_i について定数関数は一般には成り立たない。反例としてはコの字形の領域により与えられる。

3.5 高階の偏微分

N 変数関数 f の x_i 偏微分導関数 f_{x_i} はやはり N 変数関数なので引き続き x_j での偏微分導関数を（存在すれば）考えることができる。

定義 3.5.1 (高階偏微分). \mathbb{R}^N の開部分集合 X 上の関数 f が変数 x_i に対して偏微分可能で導関数 f_{x_i} が各変数 x_j で偏微分可能である時、 f は X 上二回偏微分可能であるといい、偏微分導関数

$$f_{x_i x_j}, \quad \frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}$$

を f の二階偏微分導関数という。同様に、 $i_1, \dots, i_n = 1, \dots, N$ ($n = 1, 2, 3, \dots$) に対して偏微分導関数 $f_{x_{i_1} \dots x_{i_n}}$ を f の n 階偏微分導関数という。すべての n 階偏微分導関数が連続の時、 f は X 上で C^n 級であるという。

注意 3.5.2. C^1 級であることは連続微分可能であることと全く同値である。

この定義によると N 変数関数の n 階偏微分導関数は N^n 個あるが、実際にはいくつかは等しい。

定理 3.5.3 (シュワルツの定理). $f(x, y)$ を二変数関数として (a, b) を定義域の内点とする。ここで (a, b) の近傍において f_x, f_y, f_{xy} が存在して f_{xy} が (a, b) で連続ならば、 f_{yx} も存在して

$$f_{yx}(a, b) = f_{xy}(a, b)$$

が成り立つ。

【証明】 $h, k \neq 0$ として、平均値の定理を二回用いると

$$f(a+h, b+k) - f(a+h, b) - f(a, b+k) + f(a, b) = h(f_x(a+\alpha h, b+k) - f_x(a+\alpha h, b)) = hk f_{xy}(a+\alpha h, b+\beta k)$$

となる $0 \leq \alpha, \beta \leq 1$ が存在することがわかる。ここで f_{xy} は連続より、 ω を連続性の度合いとして

$$|f(a+h, b+k) - f(a+h, b) - f(a, b+k) + f(a, b) - hk f_{xy}(a, b)| \leq |hk| \omega(\sqrt{\alpha^2 h^2 + \beta^2 k^2}) \leq |hk| \omega(\sqrt{h^2 + k^2})$$

となることがわかる。あとは先に k で割って極限を取ってから次いで h で割って極限を取ること、

$$|f_y(a+h, b) - f_y(a, b) - h f_{xy}(a, b)| \leq |h| \omega(|h|),$$

$$\left| \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f_y(a+h, b) - f_y(a, b)}{h} - f_{xy}(a, b) \right| \leq 0.$$

したがって $f_{yx}(a, b)$ が存在して、その値は $f_{xy}(a, b)$ に一致する。

【証明終わり】

この定理は3変数以上の多変数関数に対しても任意の二つの変数に対して適用することで偏微分の順序交換をすることができ、3回以上微分可能な関数に対しても定理を繰り返し用いることで任意の偏微分の順序交換をすることができる。例えば C^3 級の N 変数関数に対して、

$$f_{x_i x_j x_k} = f_{x_k x_j x_i}$$

などが成り立つ。

一回偏微分を並べて勾配ベクトルが得られたように二回偏微分を並べてヘッセ行列と呼ばれるものが定義される。

定義 3.5.4 (ヘッセ行列). N 次元点集合上の実数値関数 $f(x) = f(x_1, \dots, x_N)$ が内点 $x = a$ の近傍で二回偏微分可能な時、 N 次正方行列

$$\nabla^2 f(a) = \begin{pmatrix} f_{x_1 x_1}(a) & \cdots & f_{x_1 x_N}(a) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ f_{x_N x_1}(a) & \cdots & f_{x_N x_N}(a) \end{pmatrix}$$

を $f(x)$ の $x = a$ でのヘッセ行列という。

注意 3.5.5. f が C^2 級関数の時、シュワルツの定理よりヘッセ行列は実対称行列である。

3.6 極値問題

点集合上の関数 f がどのような点で最大または最小になるかという極値問題は様々な場面で現れる重要な問題である。一変数の時と同様にこの問題に一定の指針を与えるのが次の最大値原理である。

定理 3.6.1 (最大値原理). N 次元点集合 X 上の関数 f が X の内点 a で最大または極大または最小または極小とする。ここで、 f が a で x_i について偏微分可能であるとする、 $f_{x_i}(a) = 0$ が成立する。特に f が a で全微分可能ならば $\nabla f(a) = 0$ が成り立つ。

この定理により最大点や最小点では勾配が0である（勾配が消えているという）ものの中にあるか境界上にあることがわかる。特に境界を持たない点集合である開集合での極値問題は勾配が消える点を調べたので十分である。

そのような勾配が消える点を停留点と呼ぶ。

定義 3.6.2 (停留点). N 次元開集合 X 上の関数 f が内点 a で $\nabla f(a) = 0$ を満たす時、 a を f の停留点という。

例 3.6.3. 二次式

$$f(x, y) = ax^2 + bxy + cy^2 + dx + ey + f$$

は

$$f_x(x, y) = 2ax + by + d, \quad f_y(x, y) = bx + 2cy + e$$

より、 f の停留点は連立方程式

$$2ax + by + d = 0, \quad bx + 2cy + e = 0$$

の解 (x, y) である。この連立一次方程式は

$$\begin{pmatrix} 2a & b \\ b & 2c \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -d \\ -e \end{pmatrix}$$

と表すことができるので、係数行列が逆行列を持つつまり行列式が非零なので

$$\begin{vmatrix} 2a & b \\ b & 2c \end{vmatrix} = 4ac - b^2 \neq 0$$

の時、停留点は

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} 2a & b \\ b & 2c \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} d \\ e \end{pmatrix}$$

と求まる。

一般には N 次実対称行列 A と N 次元実ベクトル b と実数 c に対して、二次式

$$f(x) = x \cdot Ax + b \cdot x + c$$

を考えると

$$\nabla f(x) = 2Ax + b$$

である。よって、 $\det A \neq 0$ の時は停留点は

$$x = -\frac{1}{2}A^{-1}b$$

と求まる。

停留点であることは極大や極小であることの必要条件であるが、逆は一般には成り立たない。

例 3.6.4. 二次式

$$f_1(x, y) = x^2 + y^2, \quad f_2(x, y) = -x^2 - y^2, \quad f_3(x, y) = x^2 - y^2,$$

の停留点はいずれも原点 $(0, 0)$ である。しかしながら、極大極小については分かれて、 f_1 の場合は最小、 f_2 の場合は最大、 f_3 の場合は最大でも最小でもないことになる。 f_3 については x 軸方向には最小で y 軸方向には最大となっている。

十分条件つまり実際に極大や極小になることを保証する条件としてヘッセ行列の正または負定値であることがある。

定理 3.6.5.

例 3.6.6.

3.7 陰関数定理

xy 平面上の図形の表示方法はいろいろあるが最も表現できる対象の範囲が広いのが方程式 $f(x, y) = 0$ による表示である。この図形は x を固定するごとに方程式を y について解くことで、 $y = g(x)$ と関数のグラフとして表示できることが期待される。このような方程式から定まる関数のことを陰関数という。例えば円の方程式 $x^2 + y^2 = 1$ を y について解くことで $y = \pm\sqrt{1-x^2}$ とするということが同期である。実際にはこの例のように陰関数は一般に複数あったり（多価という）また存在しないこともあるが、一意（正確には一価）な陰関数が存在することを保証するのが陰関数定理である。一般的な陰関数定理の要点は以下のとおりである。つまり、 $f(a, b) = 0$ となるような点 (a, b) において y 偏微分 $f_y(a, b)$ が消えていない時、 (a, b) の近くで $f(x, y) = 0$ は $y = g(x)$ と陰関数表示される。また陰関数 $f(x)$ は $f(x, g(x)) = 0$ を満たすので、 f も g も C^1 級であればこれを微分して、

$$f_x(x, g(x)) + f_y(x, g(x))g'(x) = 0,$$

つまり

$$g'(x) = -\frac{f_x(x, g(x))}{f_y(x, g(x))}$$

を得る。これは $y = g(x)$ と設定しているので、

$$y' = -\frac{f_x(x, y)}{f_y(x, y)}$$

とも書くことができる。

定理 3.7.1 (陰関数定理 1). 二変数実数値関数 $f(x, y)$ を点 $(a, b) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}$ の近傍で定義された C^1 級関数で $f(a, b) = 0$ とする。ここで $f_y(a, b) \neq 0$ の時、ある半径 $r, R > 0$ が存在して、各 $x \in B_r(a)$ に対して $y \in B_R(b)$ の範囲で $f(x, y) = 0$ を満たす y が一意に存在しそれを $g(x)$ とおくと g は C^1 級であり、

$$g'(x) = -\frac{f_x(x, g(x))}{f_y(x, g(x))} \quad (3.7.1)$$

が成り立つ。

【証明】 $f_y(a, b) < 0$ の場合も同様なので、 $f_y(a, b) > 0$ の場合だけ証明する。仮定より f_y は連続関数なので、半径 $r_1, R_2 > 0$ が存在して $B_{r_1}(a) \times B_{R_1}(b)$ 上の全ての (x, y) で

$$f_y(x, y) \geq \frac{1}{2}f_y(a, b) > 0$$

となる。ここで $x \in B_{r_1}(a)$ を固定することに $f(x, y)$ は y について $[b - R_1, b + R_1]$ で狭義単調増加であることに注意する。よって

$$f(a, b - R_1) < f(a, b) = 0 < f(a, b + R_1)$$

より、 f の連続性から r_1 より小さい半径 $r_2 > 0$ が存在して任意の $x \in B_{r_2}(a)$ に対して

$$f(x, b - R_1) < 0 < f(x, b + R_1)$$

が成り立つ。したがって $x \in B_{r_2}(a)$ ごとに中間値の定理と $f(x, y)$ の y についての単調性より $f(x, y) = 0$ となる y が一意に存在してこれを $g(x)$ とおくと $g(a) = b$ である。以降では $g(x)$ の $x \in B_{r_2}(a)$ での微分可能性を見る。テイラーの定理より $h \neq 0$ に対して、 $y = g(x)$, $k = g(x + h) - g(x)$ とおくと、テイラーの定理より

$$f(x + h, y + k) = f(x, y) + f_x(x + \alpha h, y + \beta k)h + f_y(x + \alpha h, y + \beta k)k$$

となる $0 \leq \alpha, \beta < 1$ が存在する。ここで y, k の定め方から $f(x + h, y + k) = f(x, y) = 0$ であるから、

$$\frac{k}{h} = \frac{g(x + h) - g(x)}{h} = -\frac{f_x(x + \alpha h, y + \beta k)}{f_y(x + \alpha h, y + \beta k)}$$

ここで最右辺は x, h について有界なので、 $h \rightarrow 0$ とすると $k \rightarrow 0$ であり、再右辺は収束するので最終的に

$$g'(x) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{g(x + h) - g(x)}{h} = -\frac{f_x(x, y)}{f_y(x, y)} = -\frac{f_x(x, g(x))}{f_y(x, g(x))}$$

を得る。よって g は微分可能で特に連続であり、再右辺は連続なので g' も連続つまり g は C^1 級である。【証明終わり】

そして陰関数の滑らかさは方程式の滑らかさまで上がることが知られている。

系 3.7.2. f が C^n 級の時、陰関数 g も C^n 級である。

【証明】 f が C^2 級の時、 f_x と f_y は C^1 級で定理より g も C^1 級なので (3.7.1) の両辺は C^1 級であり、 g は C^2 級である。この議論を繰り返し用いることで f が C^n 級ならば g も C^n 級であることがわかる。【証明終わり】

3.8 ラグランジュの未定乗数法

閉集合 X 上で関数 $f(x)$ の最大最小を考える問題は、内部では停留点になるので、あとは境界上での最大最小の問題となり、しばしば境界が $g(x) = 0$ の形をしているときに束縛条件 $g(x) = 0$ のもとでの $f(x)$ の最大最小を考えること

になる。このような問題に絶大な威力を発揮するのが（ラグランジュの）未定乗数法である。つまり $f(x)$ の停留点を考えるのではなく、未定乗数と呼ばれる新しい変数 k を使って定義される関数

$$F(x, k) = f(x) - kg(x)$$

の停留点 $(x, k) = (a, k)$ を考えればよい。つまり、

$$\nabla_x F(a, k) = \nabla f(a) - k \nabla g(a) = 0, \quad F_k(a, k) = -g(a) = 0$$

を満たす点 $x = a$ が最大最小を達成する点の候補である。実際には $\nabla g(a) \neq 0$ という条件もつくことに注意する。 f, g を二変数関数とすると、 $g(x) = 0$ で一つの変数に束縛がついてそれを $f(x)$ に代入すると一変数関数の最大最小を考えることにはなるが、未定乗数法ではあえて変数を増やし三変数関数 $F(x, k)$ を考えるという不思議な方法である。

定理 3.8.1 (ラグランジュの未定乗数法). $f(x, y), g(x, y)$ を二変数 C^1 級関数として、点 (x, y) が束縛条件 $g(x, y) = 0$ を満たしながら動くときに $f(x, y)$ が点 $(x, y) = (a, b)$ で最大または極大または最小または極小とする。このとき $\nabla g(a, b) = 0$ または

$$\nabla f(a, b) = k \nabla g(a, b)$$

となる実数 k が存在する。

証明は陰関数定理を用いて一変数関数に帰着させる。

【証明】 $\nabla g(a, b) \neq 0$ つまり $g_x(a, b) \neq 0$ または $g_y(a, b) \neq 0$ の時を考えて、変数 x, y の対称性より $g_y(a, b) \neq 0$ の場合を考える。このとき陰関数定理が使えて、点 (a, b) の近くでは $g(x, y) = 0$ を満たす点 (x, y) は $y = y(x)$ と解けて

$$y'(x) = -\frac{g_x(x, y(x))}{g_y(x, y(x))}$$

となるのであった。ここで一変数関数 $h(x) = f(x, y(x))$ は $x = a$ で最大または極大または最小または極小より

$$h'(a) = f_x(a, y(a)) + f_y(a, y(a))y'(a) = f_x(a, b) - f_y(a, b)\frac{g_x(a, b)}{g_y(a, b)} = 0$$

が満たされる。したがって

$$f_x(a, b) = \frac{f_y(a, b)}{g_y(a, b)}g_x(a, b)$$

であり、自明なこととして

$$f_y(a, b) = \frac{f_y(a, b)}{g_y(a, b)}g_y(a, b)$$

なので、 $k = \frac{f_y(a, b)}{g_y(a, b)}$ とおけば定理の結論が得られる。 $g_x(a, b) \neq 0$ の場合も全く同様である。

【証明終わり】

例 3.8.2.

第 4 章

重積分

4.1 重積分

一変数の積分は関数のグラフがなす図形の面積という側面と微分の逆作用素としての側面があったが、多変数の積分すなわち重積分はどちらかというとグラフのなす図形の体積によって定義される。

一変数の定積分を思い出すと有界閉区間上定義された関数を分割して分割の幅を小さくしていくのであった。それと同様に有界閉矩形 $[a_1, b_1] \times \cdots \times [a_N, b_N]$ 上の有界な関数 f を考える。各区間 $[a_i, b_i]$ を分割 $a_i = p_{i,0} \leq p_{i,1} \leq p_{i,2} \leq \cdots \leq p_{i,K_i} = b_i$ してその分割を P_i とおく。 $P = (P_1, \dots, P_N)$ とおくと P は有界閉区間 $[a_1, b_1] \times \cdots \times [a_N, b_N]$ を $K_1 \cdots K_N$ 個に分割したものと考えられ、上リーマン和と下リーマン和は次によって定義される。

$$\begin{aligned}\overline{S}(f, P) &= \sum_{k_1=1}^{K_1} \cdots \sum_{k_N=1}^{K_N} \sup_{x \in [p_{1,k_1-1}, p_{1,k_1}] \times \cdots \times [p_{N,k_N-1}, p_{N,k_N}]} f(x)(p_{1,k_1} - p_{1,k_1-1}) \cdots (p_{N,k_N} - p_{N,k_N-1}), \\ \underline{S}(f, P) &= \sum_{k_1=1}^{K_1} \cdots \sum_{k_N=1}^{K_N} \inf_{x \in [p_{1,k_1-1}, p_{1,k_1}] \times \cdots \times [p_{N,k_N-1}, p_{N,k_N}]} f(x)(p_{1,k_1} - p_{1,k_1-1}) \cdots (p_{N,k_N} - p_{N,k_N-1}).\end{aligned}$$

4.2 累次積分

4.3 変数変換の公式

4.4 広義重積分

索引

組, 5
