演習問題 4

問題
$$\mathbf{1}^{\dagger}$$
 (1) $J_{\mathbf{F}}(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$, $\det J_{\mathbf{F}}(\mathbf{x}) = 1$.

(2)
$$J_{\mathbf{F}}(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} e^x \cos y & -e^x \sin y \\ e^x \sin y & e^x \cos y \end{pmatrix}$$
, $\det J_{\mathbf{J}}(\mathbf{x}) = e^{2x}$

$$(1) \quad J_{F}(\boldsymbol{x}) = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}, \qquad \det J_{F}(\boldsymbol{x}) = 1.$$

$$(2) \quad J_{F}(\boldsymbol{x}) = \begin{pmatrix} e^{x} \cos y & -e^{x} \sin y \\ e^{x} \sin y & e^{x} \cos y \end{pmatrix}, \qquad \det J_{J}(\boldsymbol{x}) = e^{2x}.$$

$$(3) \quad J_{F}(\boldsymbol{x}) = \begin{pmatrix} \sinh x \cos y & -\cosh x \sin y \\ \cosh x \sin y & \sinh x \cos y \end{pmatrix}, \qquad \det J_{J}(\boldsymbol{x}) = \sinh^{2} x + \sin^{2} y.$$

$$(4) \quad J_{F}(\boldsymbol{x}) = \frac{1}{(x^{2} + y^{2})^{2}} \begin{pmatrix} y^{2} - x^{2} & -2xy \\ -2xy & x^{2} - y^{2} \end{pmatrix}, \qquad \det J_{J}(\boldsymbol{x}) = \frac{-1}{(x^{2} + y^{2})^{2}}.$$

$$(5) \quad J_{F}(\boldsymbol{x}) = \frac{1}{(x^{2} + y^{2})^{2}} \begin{pmatrix} y^{2} - x^{2} & -2xy \\ -2xy & x^{2} - y^{2} \end{pmatrix}, \qquad \det J_{J}(\boldsymbol{x}) = \frac{-1}{(x^{2} + y^{2})^{2}}.$$

(4)
$$J_{\mathbf{F}}(\mathbf{x}) = \frac{1}{(x^2 + y^2)^2} \begin{pmatrix} y^2 - x^2 & -2xy \\ -2xy & x^2 - y^2 \end{pmatrix}$$
, $\det J_{\mathbf{J}}(\mathbf{x}) = \frac{-1}{(x^2 + y^2)^2}$.

定義に従って計算するだけで

問題 $\mathbf{2}$. u = F(x) とすると

(1)
$$J_{\mathbf{F}^{-1}}(\mathbf{u}) = \begin{pmatrix} \cos \alpha & \sin \alpha \\ -\sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

$$(1) \quad J_{\mathbf{F}^{-1}}(\mathbf{u}) = \begin{pmatrix} \cos \alpha & \sin \alpha \\ -\sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix},$$

$$(2) \quad J_{\mathbf{F}^{-1}}(\mathbf{u}) = \begin{pmatrix} e^{-x}\cos y & e^{-x}\sin y \\ -e^{-x}\sin y & e^{-x}\cos y \end{pmatrix} = \frac{1}{u^2 + v^2} \begin{pmatrix} u & v \\ -v & u \end{pmatrix},$$

(3)
$$J_{\mathbf{F}^{-1}}(\mathbf{u}) = \frac{1}{\sinh^2 x + \sin^2 y} \begin{pmatrix} \sinh x \cos y & \cosh x \sin y \\ -\cosh x \sin y & \sinh x \cos y \end{pmatrix},$$

$$(3) J_{F^{-1}}(\boldsymbol{u}) = \frac{1}{\sinh^2 x + \sin^2 y} \begin{pmatrix} \sinh x \cos y & \cosh x \sin y \\ -\cosh x \sin y & \sinh x \cos y \end{pmatrix},$$

$$(4) J_{F^{-1}}(\boldsymbol{u}) = \begin{pmatrix} y^2 - x^2 & -2xy \\ -2xy & x^2 - y^2 \end{pmatrix} = \frac{1}{(u^2 + v^2)^2} \begin{pmatrix} v^2 - u^2 & -2uv \\ -2uv & u^2 - v^2 \end{pmatrix}.$$

しても良いです.ただし,(3) はu で書くのは難しいです.そのような場合でも $\operatorname{Jacobian}$ が (x でになりますが) 計算できる点が前者の計算法のメリットになり ます.

問題 3. $J_{F}(x) = {}^{t}A$, det $J_{F}(x) = \det A$.

問題 4.* $A=egin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ とすれば , この変換で得られる平行四辺形はベクトル $\overrightarrow{OP}=(a,b),$

 $\overrightarrow{OQ} = (c,d)$ を辺とするものである.よって求める面積は三角形 OPQ の面積の 2倍であるが , 三角形の面積の公式 $S=\frac{1}{2}|\overrightarrow{OP}|\cdot|\overrightarrow{OQ}|\sin\theta$ $(\theta$ は 2 ベクトルのなす角) であることと,内積は角度の情報を持つこと $(\overrightarrow{OP}\cdot\overrightarrow{OQ}=|\overrightarrow{OP}|\cdot|\overrightarrow{OQ}|\cos\theta)$ より,

$$2S = |\overrightarrow{OP}| \cdot |\overrightarrow{OQ}| \sqrt{1 - \cos^2 \theta} = \sqrt{|\overrightarrow{OP}|^2 |\overrightarrow{OQ}|^2 - (\overrightarrow{OP} \cdot \overrightarrow{OQ})^2} = |ad - bc|.$$

問題 $\mathbf{5}$.* A=(a,b,c) とする.平行六面体の体積は,3 本のベクトル a,b,c を辺とする 三角錐の体積の 6 倍であるので,まずはこの三角錐の体積を求める.三角錐の体 積は「底面積 × 高さ $\div 3$ 」である.さて,2 ベクトル a,b の張る三角形の面積は $\frac{1}{2}\|a\|\cdot\|b\|\sin\theta$ であるが,これを $\frac{1}{2}\|a\times b\|$ と見る.次に高さであるが,これはベクトル c の,a,b とは垂直な方向($=a\times b$ の方向)の成分の長さと一致する.これは,内積を用いて $\left|c\cdot\left(\frac{a\times b}{\|a\times b\|}\right)\right|$ と表せる.したがって三角錐の体積は $\frac{1}{2}\|a\times b\|\cdot\left|c\cdot\left(\frac{a\times b}{\|a\times b\|}\right)\right|\div 3=\frac{1}{6}\left|c\cdot(a\times b)\right|$ となる.成分表示して計算すれば,これが $\det A/6$ と一致していることが分かる.

小レポート4

(1) 積分の計算です.

$$ullet$$
 $f_1(x)=rac{1}{x^2+1}$; $\operatorname{Arctan} x$ の微分が $rac{1}{x^2+1}$ なので , $\int f_1(x)\,dx=\operatorname{Arctan} x$.

•
$$f_2(x) = \frac{2x}{x^2 + 1}$$
;

$$\int rac{f'(x)}{f(x)} dx = \log|f(x)|$$
 を使うと , $\int f_2(x) \, dx = \int rac{(x^2+1)'}{x^2+1} dx = \log(x^2+1)$. \square

•
$$f_3(x)=rac{1}{\sqrt{1-x^2}}$$
; $\mathrm{Arcsin}\,x$ の微分が $rac{1}{\sqrt{1-x^2}}$ なので , $\int f_2(x)\,dx=\mathrm{Arcsin}\,x$. \Box

•
$$f_4(x)=\frac{1}{\sqrt{x^2-1}}$$
; 「 $\sqrt{x^2-1}$ 」が入っている積分は $u=\sqrt{x^2-1}+x$ とおいて計算するのがよい *1 . このとき , $du=\frac{\sqrt{x^2-1}+x}{\sqrt{x^2-1}}dx$ より $\frac{dx}{\sqrt{x^2-1}}=\frac{du}{u}$ なので ,

$$\int f_4(x) \, dx = \int \frac{dx}{\sqrt{x^2 - 1}} = \int \frac{du}{u} = \log|u| = \log|\sqrt{x^2 - 1} + x|. \quad \Box$$

(2) (i) 極座標変換 \mathbf{F} : $x = r \sin \theta \cos \varphi$, $y = r \sin \theta \sin \varphi$, $z = r \cos \theta$ の Jacobi 行列は

$$J_{F}(r,\theta,\varphi) = \begin{pmatrix} x_r & x_\theta & x_\varphi \\ y_r & y_\theta & y_\varphi \\ z_r & z_\theta & z_\varphi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sin\theta \cos\varphi & r\cos\theta \cos\varphi & -r\sin\theta \sin\varphi \\ \sin\theta \sin\varphi & r\cos\theta \sin\varphi & r\sin\theta \cos\varphi \\ \cos\theta & -r\sin\theta & 0 \end{pmatrix}.$$

Jacobian は上の行列の行列式なので,全展開式より $\det J_{F}(r,\theta,arphi)=r^{2}\sin heta$.

 $(\mathrm{ii}) \; (\mathrm{i}) \;$ の逆行列 $\left(J_{m{F}}(r, heta,arphi)
ight)^{-1}$ を計算すると,

$$\frac{1}{r^2 \sin \theta} \begin{pmatrix} r^2 \sin^2 \theta \cos \varphi & r^2 \sin^2 \theta \sin \varphi & r^2 \cos \theta \sin \theta (\cos^2 \varphi + \sin^2 \varphi) \\ r \sin \theta \cos \theta \cos \varphi & -r \sin \theta \cos \theta \sin \varphi & -r \sin^2 \theta (\cos^2 \varphi + \sin^2 \varphi) \\ -r (\sin^2 \theta + \cos^2 \theta) \sin \varphi & r (\sin^2 \theta + \cos^2 \theta) \cos \varphi & 0 \end{pmatrix}$$

なので,

$$(J_{\mathbf{F}}(r,\theta,\varphi))^{-1} = \begin{pmatrix} \sin\theta\cos\varphi & \sin\theta\sin\varphi & \cos\theta\\ \frac{\cos\theta\cos\varphi}{r} & -\frac{\cos\theta\sin\varphi}{r} & -\frac{\sin\theta}{r}\\ -\frac{\sin\varphi}{r\sin\theta} & \frac{\cos\varphi}{r\sin\theta} & 0 \end{pmatrix}.$$

これを x, y, z で表すと,次のようになる.

$$\begin{pmatrix} \frac{x}{\sqrt{x^2+y^2+z^2}} & \frac{y}{\sqrt{x^2+y^2+z^2}} & \frac{z}{\sqrt{x^2+y^2+z^2}} \\ \frac{xz}{(x^2+y^2+z^2)\sqrt{x^2+y^2}} & \frac{yz}{(x^2+y^2+z^2)\sqrt{x^2+y^2}} & \frac{\sqrt{x^2+y^2+z^2}}{x^2+y^2+z^2} \\ -\frac{y}{x^2+y^2} & \frac{x}{x^2+y^2} & 0 \end{pmatrix}.$$

 $^{^{*1}}$ もちろん, $s=\sqrt{x^2-1}$ とおいても計算できる.あるいは $c=\cosh x$ とおくのがよいかもしれない.

ここでは,以下の関係式を用いた.

$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}, \quad \cos \theta = \frac{z}{r}, \quad \sin \theta = \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{r},$$
$$\cos \varphi = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}, \quad \sin \varphi = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}}.$$