

### 3 合成関数の微分

二つの関数  $f, g$  が与えられたとき, これらの合成関数とは  $(f \circ g)(x) := f(g(x))$  のことで, その微分は

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

によって与えられた. 本節ではこの合成関数の微分を多変数の場合へ一般化する. 考える関数は全てなめらかとし, 変数の数によって場合を分けて考える.

#### 3.1 1 変数 + 2 変数

1 変数関数  $f(t)$  と 2 変数関数  $g(x, y)$  が与えられたとき, 合成関数  $F(x, y) := f(g(x, y))$  について考える.

命題 3.1.  $F(x, y)$  は  $x, y$  に関して偏微分可能で,

$$\begin{aligned} F_x(x, y) &= f'(g(x, y)) \cdot g_x(x, y), \\ F_y(x, y) &= f'(g(x, y)) \cdot g_y(x, y). \end{aligned}$$

ベクトル表記は  $\nabla F(x, y) = f'(g(x, y)) \nabla g(x, y)$ .

#### 3.2 2 変数 + 1 変数

2 変数関数  $f(x, y)$  において, 変数  $x, y$  がそれぞれ  $t$  に関する関数  $x = x(t), y = y(t)$  になっているとする. このとき, 合成関数  $F(t) := f(x(t), y(t))$  について考える. 見易くするために,  $x(t) = (x(t), y(t))$  とおく.

命題 3.2.  $F(t) = f(x(t))$  は  $t$  に関する 1 変数関数で

$$\frac{dF}{dt}(t) = f_x(x(t)) x'(t) + f_y(x(t)) y'(t).$$

$x'(t), y'(t)$  は  $t$  に関する導関数.  $x'(t) = (x'(t), y'(t))$  とおくと, ベクトル表記は  $\nabla f(x(t)) \cdot x'(t)$ .

#### 3.3 連鎖律

2 変数関数  $f(x, y)$  において, 変数  $x, y$  が其々  $u, v$  に関する 2 変数関数  $x = x(u, v), y = y(u, v)$  になっているとする. 見易くするために,  $x(u, v) = (x(u, v), y(u, v))$  とおく. このとき, 合成関数  $F(u, v) := f(x(u, v), y(u, v))$  について考える.  $u = (u, v)$  とする.

定理 3.3.  $F(u) = f(x(u))$  は  $u, v$  に関し偏微分可能で

$$\begin{aligned} F_u(u, v) &= f_x(x(u, v))x_u(u, v) + f_y(x(u, v))y_u(u, v), \\ F_v(u, v) &= f_x(x(u, v))x_v(u, v) + f_y(x(u, v))y_v(u, v). \end{aligned}$$

変数  $u, v$  に関する勾配を  $\nabla_u$  とすれば, ベクトル表記は

$$\nabla_u F(u) = \nabla_x f(x(u)) \cdot \nabla_u x(u).$$

注意 3.4. この性質は連鎖律と呼ばれる. 次のように書けば印象的である. 引数は適切に補うこと.

$$\frac{\partial F}{\partial u} = \frac{\partial f}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial u} + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial u}, \quad \frac{\partial F}{\partial v} = \frac{\partial f}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial v} + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial v}.$$

#### 3.4 座標変換

連鎖律は座標変換を行うときに必要になる.

定義 3.5.  $\mathbb{R}^2$  において, 変換  $x = r \cos \theta, y = r \sin \theta$  ( $r \geq 0, \theta \in [0, 2\pi)$ ) を極座標変換という.

例題 3.6.  $f(x, y)$  に対して  $F(r, \theta) := f(r \cos \theta, r \sin \theta)$  とするとき, 次を示せ<sup>\*1</sup>.

$$\begin{aligned} F_r(r, \theta) &= f_x \cdot \cos \theta + f_y \cdot \sin \theta, \\ F_\theta(r, \theta) &= -f_x \cdot r \sin \theta + f_y \cdot r \cos \theta. \end{aligned}$$

(考え方) 連鎖律を用いる.

注意 3.7. 座標変換する際に, 従属変数を設定して  $z = f(x, y) = F(r, \theta)$  とすると,  $f_x = z_x, F_r = z_r$  などのように書けるので考えやすい. たとえば,

$$z_r = \frac{\partial z}{\partial r} = \frac{\partial z}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial r} + \frac{\partial z}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial r} = z_x x_r + z_y y_r \quad \text{etc.}$$

極座標変換において,  $r, \theta$  を  $x, y$  の関数と見ることも多い. 簡単な計算から  $r = \sqrt{x^2 + y^2}, \tan \theta = \frac{y}{x}$  であるので,  $r_x, r_y$  や  $\theta_x, \theta_y$  も計算できる.

$$r_x = \cos \theta, \quad r_y = \sin \theta, \quad \theta_x = -\frac{\sin \theta}{r}, \quad \theta_y = \frac{\cos \theta}{r}.$$

例題 3.8. 例題 3.6 と同様の仮定の下で次を示せ.

$$(f_x)^2 + (f_y)^2 = (F_r)^2 + \frac{1}{r^2} (F_\theta)^2.$$

(考え方) 連鎖律を利用する.

(略解)  $z = f(x, y) = F(r, \theta)$  とおけば, 連鎖律から

$$\begin{aligned} z_x &= z_r r_x + z_\theta \theta_x = z_r \cos \theta - z_\theta \frac{\sin \theta}{r}, \\ z_y &= z_r r_y + z_\theta \theta_y = z_r \sin \theta + z_\theta \frac{\cos \theta}{r}. \end{aligned}$$

なので,  $(z_x)^2 + (z_y)^2 = (z_r)^2 + \frac{1}{r^2} \cdot (z_\theta)^2$  を得る.

定義 3.9. 3 次元空間の極座標変換は次で与えられる.

$$x = r \sin \theta \cos \varphi, \quad y = r \sin \theta \sin \varphi, \quad z = r \cos \theta.$$

ここで,  $r \geq 0, \theta \in [0, \pi], \varphi \in [0, 2\pi)$  である. 幾何学的意味は教科書 p.138 の図を参照のこと.

まとめ (1) 多変数関数の合成関数の微分は「連鎖律」を用いて計算する. (2) 2 次元, 3 次元空間の極座標変換.

<sup>\*1</sup>  $f_x, f_y$  は引数  $(r \cos \theta, r \sin \theta)$  を省略している. 引数を書くとのみ出してしまったため.

### 演習問題 3

問題 1.  $z = f(x, y)$ ,  $x = r \cos \theta$ ,  $y = r \sin \theta$  のとき, 次式の独立変数  $x, y$  を,  $r, \theta$  に書き換えよ<sup>\*1</sup>.

$$(1) \quad z_x^2 + z_y^2 \quad (2) \quad z_{xx} + z_{yy}$$

問題 2.  $\alpha$  を定数とし,  $z = f(x, y)$  とおく. ここで  $x = \xi \cos \alpha - \eta \sin \alpha$ ,  $y = \xi \sin \alpha + \eta \cos \alpha$  とするとき, 次式を証明せよ.

$$(1) \quad \left(\frac{\partial z}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial z}{\partial y}\right)^2 = \left(\frac{\partial z}{\partial \xi}\right)^2 + \left(\frac{\partial z}{\partial \eta}\right)^2$$

$$(2) \quad \frac{\partial^2 z}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} = \frac{\partial^2 z}{\partial \xi^2} + \frac{\partial^2 z}{\partial \eta^2}$$

問題 3.<sup>†</sup>  $z = f(x, y)$ ,  $x = e^u \cos v$ ,  $y = e^u \sin v$  のとき, 次式を証明せよ.

$$z_{xx} + z_{yy} = e^{-2u}(z_{uu} + z_{vv}).$$

問題 4.  $z = f(x, y)$ ,  $x = \cosh u \cos v$ ,  $y = \sinh u \sin v$  のとき, 次式を証明せよ.

$$z_{xx} + z_{yy} = \frac{\cosh 2u - \cos 2v}{2}(z_{uu} + z_{vv}).$$

問題 5.<sup>†</sup>  $z = f(x, y)$ ,  $x = \frac{\xi}{\xi^2 + \eta^2}$ ,  $y = \frac{\eta}{\xi^2 + \eta^2}$  のとき, 次式を示せ.

$$(x^2 + y^2)(z_{xx} + z_{yy}) = (\xi^2 + \eta^2)(z_{\xi\xi} + z_{\eta\eta}).$$

本日扱った連鎖律は, 多変数関数の微積分を扱う上で非常に重要なものです. この講義では扱いませんが, 偏微分方程式というものがあります. たとえば, 時間  $t$  と空間上の点  $(x, y, z)$  に関する関数  $\varphi(x, y, z; t)$  に対して, 次の方程式

$$\varphi_{tt} = c^2(\varphi_{xx} + \varphi_{yy} + \varphi_{zz}) \quad (c \text{ は定数})$$

は波動方程式と呼ばれ, 振動, 音, 光や電磁波など振動・波動現象を記述するにあたって基本となる方程式です. こういった方程式を解く際に, 変数変換をする必要が生じることもあり, そのようなときに連鎖律が必要になってきます. 因みに, Fourier 変換や Laplace 変換というものは, このような (偏) 微分方程式を解くための手段として非常に強力です.

### 小レポート

(1) 次の関数の原始関数を一つ求めよ.

$$f_1(x) = \frac{1}{\sin x}, \quad f_2(x) = \frac{\sin x - \cos x}{\sin x + \cos x},$$

$$f_3(x) = \frac{1}{1 + \tan x}, \quad f_4(x) = \frac{1}{\cos^2 x}.$$

(2)  $f(x, y)$  を  $C^1$  級の 2 変数関数とし,  $F(r, \theta) := f(r \cos \theta, r \sin \theta)$  とする. このとき,

$$f_{xx} + f_{yy} = F_{rr} + \frac{1}{r}F_r + \frac{1}{r^2}F_{\theta\theta}$$

成り立つことを示せ.

注意. (1)  $t = \tan \frac{x}{2}$  または  $t = \tan x$  と変数変換.

(2)  $z = f(x, y) = F(r, \theta)$  とし, 連鎖律を用いる.

小レポートについて. 次回の講義の際に提出すること. 原則として期限を過ぎての提出は認めないが, やむを得ない事情がある際は, 必ずその旨を期限日までにメールにより連絡すること.

### レポート課題

空間の極座標変換について, 次の問いに答えよ.

(1)  $r, \theta, \varphi$  を  $x, y, z$  の関数と見て, それぞれに関する偏導関数を求めよ. (2) 三変数関数  $f(x, y, z)$  を極座標変換したものを  $F(r, \theta, \varphi)$  と書く. このとき, 次が成り立つことを, 円柱座標を経由せずに<sup>\*1</sup> 示せ.  $\Delta f := f_{xx} + f_{yy} + f_{zz}$  としたとき,

$$\Delta f = F_{rr} + \frac{2}{r}F_r + \frac{1}{r^2} \left( F_{\theta\theta} + \frac{1}{\tan \theta}F_\theta + \frac{1}{\sin^2 \theta}F_{\varphi\varphi} \right)$$

注意. (1) 合わせて  $3 \times 3 = 9$  個ある. (2)  $\theta$  に関するものが煩雑になる. 丁寧に, 要領よく計算しないと計算ミスをしてしまう.

提出について. レポートの形式は自由だが, 丁寧に作成すること. 提出期限は 11 月 21 日の講義まで. 途中まででも良いので, 自力で, できるところまで計算すること. くれぐれも他人の計算を丸写しなどはしないように.

<sup>\*1</sup> 教科書の解法は円柱座標を経由するものである.

<sup>\*1</sup> つまり, 連鎖律を使って,  $r, \theta$  および  $z_r, z_\theta$  などを使って表す.