

数学クォータ科目「数学」第1回 (4/4)

# 合成関数とその微分

佐藤 弘康 / 日本工業大学 共通教育学群

# 【復習】 1 変数関数の合成関数とその微分

- 2つの関数  $y = f(t)$  と  $t = g(x)$  に対して、 $y = f(g(x))$  で定まる独立変数  $x$  の関数を、「 $f$  と  $g$  の合成関数」という.
- $y = f(g(x))$  の導関数は、それぞれの関数の積となる.

$$y' = f'(g(x)) g'(x)$$

または

$$\frac{dy}{dx}(x) = \frac{df}{dt}(g(x)) \frac{dg}{dx}(x), \quad \frac{dy}{dx} = \frac{df}{dt} \frac{dg}{dx}$$

と表す場合もある.

- 「1 変数関数の合成関数の微分」の効用：  
複雑に見える関数も、いくつかの単純な関数の合成関数と見ることで、微分計算が容易にできる.

## 2 変数関数の合成関数とその微分 (1)

2 変数関数  $f(x, y)$  に対し,

(1) 2つの1変数関数  $x = \varphi(t)$ ,  $y = \psi(t)$  を  $f(x, y)$  に代入した関数

$$z(t) := f(\varphi(t), \psi(t))$$

は独立変数  $t$  の1変数関数となる. この関数の導関数は

$$z'(t) = f_x(\varphi(t), \psi(t)) \varphi'(t) + f_y(\varphi(t), \psi(t)) \psi'(t).$$

または

$$\frac{dz}{dt}(t) = \frac{\partial f}{\partial x}(\varphi(t), \psi(t)) \frac{d\varphi}{dt}(t) + \frac{\partial f}{\partial y}(\varphi(t), \psi(t)) \frac{d\psi}{dt}(t),$$

$$\frac{dz}{dt} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{d\varphi}{dt} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{d\psi}{dt}.$$

## 2変数関数の合成関数とその微分（2）

2変数関数  $f(x, y)$  に対し,

(1) 2つの2変数関数  $x = \varphi(u, v)$ ,  $y = \psi(u, v)$  を  $f(x, y)$  に代入した関数

$$z(t) := f(\varphi(u, v), \psi(u, v))$$

は独立変数  $u, v$  の2変数関数となる. この関数の偏導関数は

$$z_u(u, v) = f_x(\varphi(u, v), \psi(u, v)) \varphi_u(u, v) + f_y(\varphi(u, v), \psi(u, v)) \psi_u(u, v),$$

$$z_v(u, v) = f_x(\varphi(u, v), \psi(u, v)) \varphi_v(u, v) + f_y(\varphi(u, v), \psi(u, v)) \psi_v(u, v).$$

または

$$\frac{\partial z}{\partial u} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial \varphi}{\partial u} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial \psi}{\partial u}, \quad \frac{\partial z}{\partial v} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial \varphi}{\partial v} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial \psi}{\partial v}.$$

## 2 変数関数の合成関数（1）の意味

(1)  $f(x, y)$  と  $x = \varphi(t)$ ,  $y = \psi(t)$  の合成

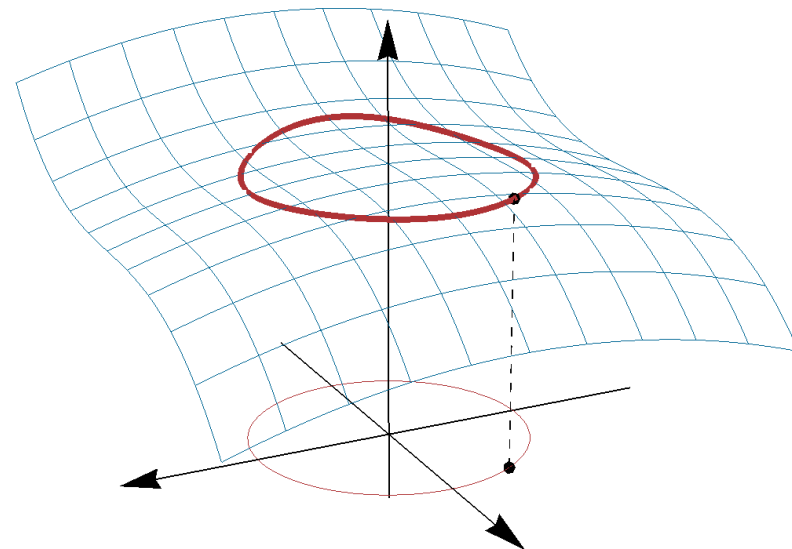
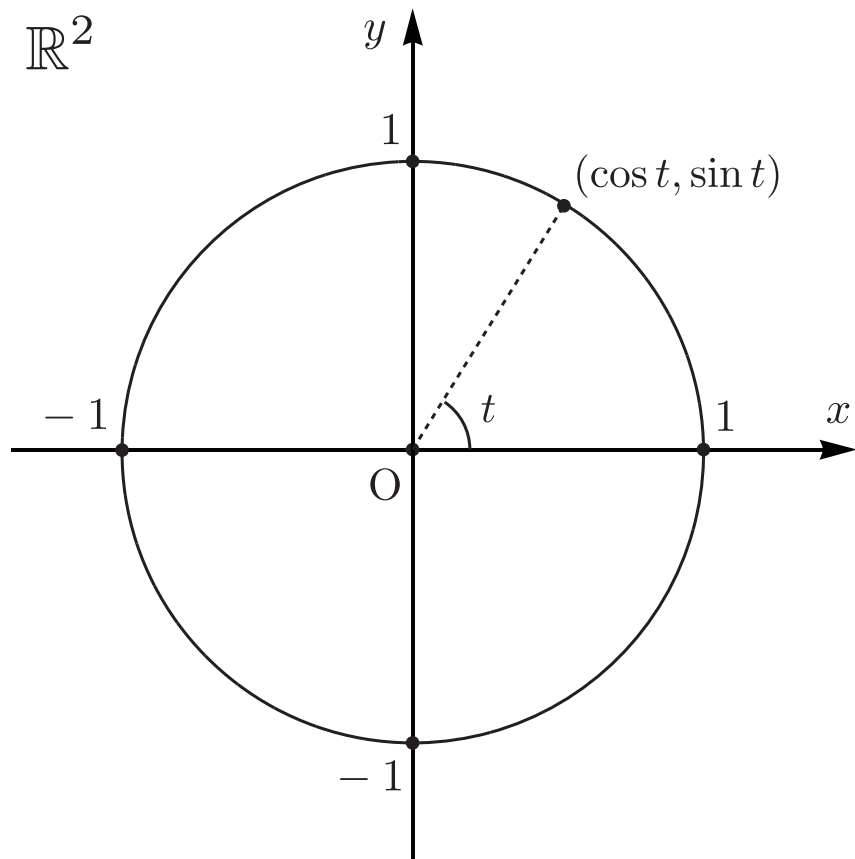
→  $f(x, y)$  を平面内の曲線  $(x, y) = (\varphi(t), \psi(t))$  に制限すること.

曲線のパラメータ表示

- 2つの関数の組  $(\varphi(t), \psi(t))$  は独立変数  $t$  に対して、平面の点を対応させるものである.
- $t$  を定義域内で動かすとき、点  $(\varphi(t), \psi(t))$  は平面内の曲線をなす.

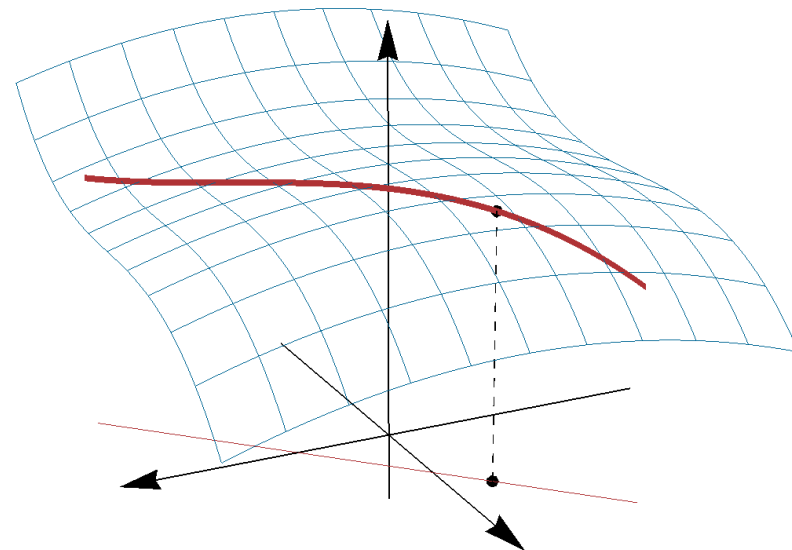
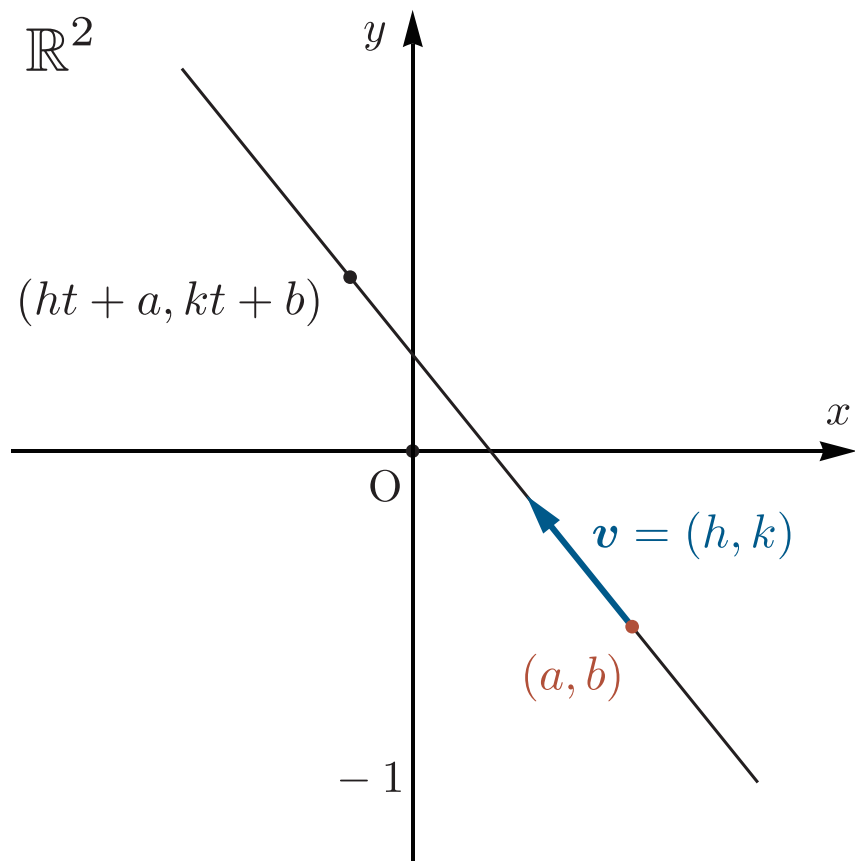
## 2変数関数の合成関数（1）の例

例1)  $(x, y) = (\cos t, \sin t)$ ,  $0 \leq t \leq 2\pi$  は, 原点を中心とする半径1の円である.



## 2変数関数の合成関数（1）の例

例2)  $(x, y) = (ht + a, kt + b)$  は, 点  $(a, b)$  を通り, 傾きが  $\frac{k}{h}$  の直線である.

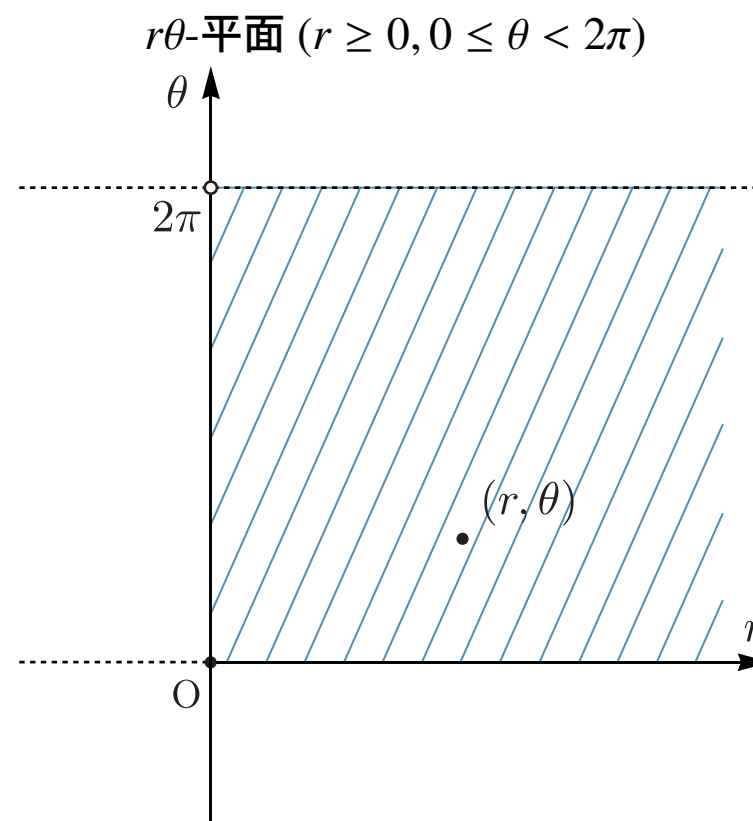
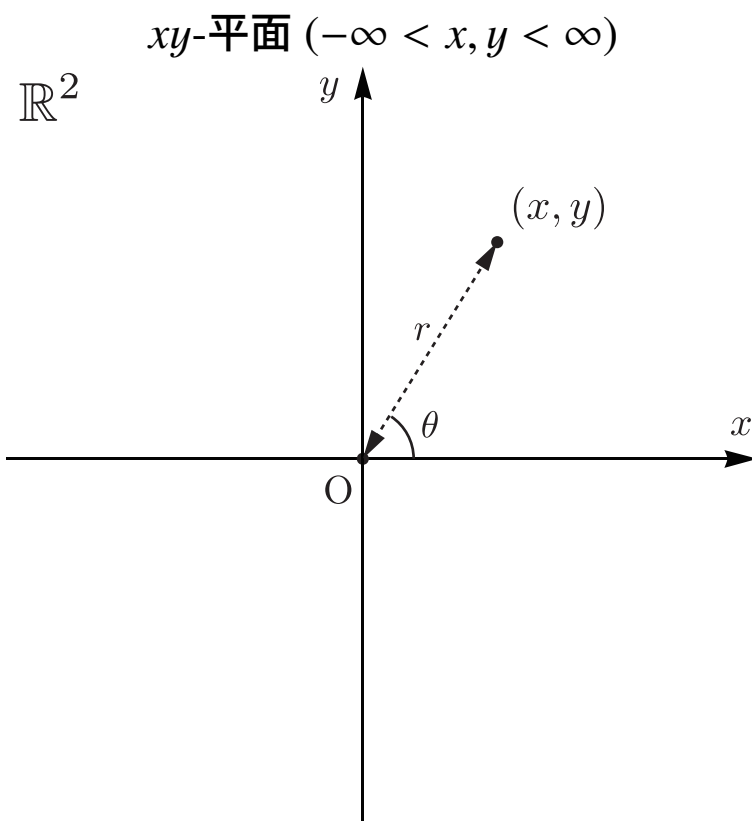


## 2変数関数の合成関数（2）の意味

(1)  $f(x, y)$  と  $x = \varphi(u, v)$ ,  $y = \psi(u, v)$  の合成

→ 座標変換  $(x, y) = (\varphi(u, v), \psi(u, v))$  により, 関数  $f(x, y)$  を  $uv$ -平面上の関数とみること.

例) 極座標変換  $(x, y) = (r \cos \theta, r \sin \theta)$





## 2 変数関数の合成関数（2）の微分の計算例

**例題** 次の関数  $z = f(x, y)$  を  $(x, y) = (r \cos \theta, r \sin \theta)$  と極座標変換し,  $r, \theta$  に関して偏微分しなさい.

例 1)  $f(x, y) = x^2 + y^2$

[解 1] 関数を合成すると

$$\begin{aligned} z &= f(r \cos \theta, r \sin \theta) = (r \cos \theta)^2 + (r \sin \theta)^2 \\ &= r^2 (\cos^2 \theta + \sin^2 \theta) \\ &= r^2. \end{aligned}$$

よって,

$$z_r(r, \theta) = 2r, \quad z_\theta(r, \theta) = 0.$$

## 2 変数関数の合成関数（2）の微分の計算例

**例題** 次の関数  $z = f(x, y)$  を  $(x, y) = (r \cos \theta, r \sin \theta)$  と極座標変換し,  $r, \theta$  に関して偏微分しなさい.

例 1)  $f(x, y) = x^2 + y^2$

[解 2] 合成関数の偏微分の公式を利用する;

$$\begin{cases} f_x(x, y) = 2x \\ f_y(x, y) = 2y \end{cases} \begin{cases} x_r = \frac{\partial}{\partial r}(r \cos \theta) = \cos \theta \\ y_r = \frac{\partial}{\partial r}(r \sin \theta) = \sin \theta \end{cases} \begin{cases} x_\theta = \frac{\partial}{\partial \theta}(r \cos \theta) = -r \sin \theta \\ y_\theta = \frac{\partial}{\partial \theta}(r \sin \theta) = r \cos \theta \end{cases}$$

よって,

$$z_r = f_x(x, y) x_r + f_y(x, y) y_r = 2r \cos \theta \cdot \cos \theta + 2r \sin \theta \cdot \sin \theta = 2r,$$

$$z_\theta = f_x(x, y) x_\theta + f_y(x, y) y_\theta = 2r \cos \theta \cdot (-r \sin \theta) + 2r \sin \theta \cdot r \cos \theta = 0.$$

※ 2通りの方法で, 同じ結果が得られた.

## 2 変数関数の合成関数（2）の微分の計算例

**例題** 次の関数  $z = f(x, y)$  を  $(x, y) = (r \cos \theta, r \sin \theta)$  と極座標変換し,  $r, \theta$  に関して偏微分しなさい.

例 2)  $f(x, y) = \frac{1}{x^2 + y^2}$

例 1) と同様に, 2 通りの方法で偏導関数を求めてみよう.