解析 I 演習 (2学期:ベクトル解析)

- 第4回 スカラー場・ベクトル場(1)-

担当:佐藤 弘康

 \diamondsuit 曲線 \mathbf{R} の区間 I から \mathbf{R}^3 への連続な写像 (1 変数ベクトル関数) $\mathbf{x}:I\longrightarrow\mathbf{R}^3$ を \mathbf{R}^3 内の曲線と呼ぶ. $\mathbf{x}'(t)=\frac{d\mathbf{x}}{dt}(t)$ を点 $\mathbf{x}(t)$ における曲線 \mathbf{x} の接ベクトルという. $\mathbf{x}(t)$ を時間 t の点の位置と見ると,曲線は点の運動の軌道を表す.このとき, $\mathbf{v}(t)=\mathbf{x}'(t)$ を速度ベクトル, $\mathbf{a}(t)=\mathbf{x}''(t)=\frac{d^2x}{dt^2}(t)$ を加速度ベクトルという.また,質量 m の質点が力 F の作用を受けて運動するとき,軌道 $\mathbf{x}(t)$ は以下の方程式

$$F = ma$$

を満たす、これをニュートンの運動方程式という、

 \diamondsuit 曲面 \mathbf{R}^2 の開集合 D から \mathbf{R}^3 への連続な写像 $f:D\longrightarrow \mathbf{R}^3$ を \mathbf{R}^3 内の曲面と呼ぶ.点 $f(u_0,v_0)$ を通り,ベクトル $\frac{\partial f}{\partial u}(u_0,v_0)$, $\frac{\partial f}{\partial v}(u_0,v_0)$ ではられる平面を点 $f(u_0,v_0)$ における曲面 f の接平面と呼ぶ.これは $\frac{\partial f}{\partial u} \times \frac{\partial f}{\partial v}(u_0,v_0)$ に垂直な平面と定義しても同値である.このとき, $\frac{\partial f}{\partial u} \times \frac{\partial f}{\partial v}(u_0,v_0)$ を点 $f(u_0,v_0)$ における曲面 f の法線ベクトルと呼ぶ. $f(u_0,v_0)$ を通り曲面 f に含まれる曲線の接ベクトルは $f(u_0,v_0)$ における f の接平面に含まれる.

 \diamondsuit スカラー場 \mathbf{R}^n の開集合 D から \mathbf{R} への写像をスカラー場と呼ぶ.実数 c に対し,f=c を満たす D の部分集合を,n=2 のとき等高線,n=3 のとき等位面と呼ぶ.一般に等高線は \mathbf{R}^2 内の曲線,等位面は \mathbf{R}^3 内の曲面となる.

 \diamondsuit ベクトル場 \mathbf{R}^n の開集合 D から \mathbf{R}^n への写像をベクトル場と呼ぶ.ベクトル場 X に対し, \mathbf{R}^n 内の曲線 c(t) で c'(t)=X(c(t)) を満たすものを X の積分曲線と呼ぶ. $X=(X_1,\ldots,X_n),\,c(t)=(c_1(t),\ldots,c_n(t),)$ のとき,積分曲線は微分方程式

$$\frac{dc_1}{dt}(t) = X_1(c(t)), \dots, \frac{dc_n}{dt}(t) = X_n(c(t))$$
(4.1)

または

$$\frac{dx_1}{X_1} = \dots = \frac{dx_n}{X_n} \tag{4.2}$$

の解である.

問題 4.1. 次の式が成り立つベクトル関数 r(t) はどんな関数か説明せよ.

- (1) $\langle \boldsymbol{r}, \boldsymbol{r}' \rangle = 0$
- (2) $\mathbf{r} \times \mathbf{r}' = \mathbf{0}$

問題 4.2.3 つのベクトル関数 a(t), b(t), c(t) が, 任意の t に対し長さが1 で

$$\boldsymbol{a}(t) \times \boldsymbol{b}(t) = \boldsymbol{c}(t), \quad \boldsymbol{b}(t) \times \boldsymbol{c}(t) = \boldsymbol{a}(t), \quad \boldsymbol{c}(t) \times \boldsymbol{a}(t) = \boldsymbol{b}(t)$$

を満たすとする.このとき,

$$(\boldsymbol{a}'(t), \boldsymbol{b}'(t), \boldsymbol{c}'(t)) = (\boldsymbol{a}(t), \boldsymbol{b}(t), \boldsymbol{c}(t))A(t)$$

で定まる行列値関数 A(t) は交代行列になることを示せ.

問題 4.3. 次の式を満たす曲線 r(t) を求めよ . ただし , a,b は定ベクトルで , $\langle a,b\rangle=0$ を満たすとする .

- (1) $\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{r}'(t) = \boldsymbol{0}$
- (2) $\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{r}'(t) = \boldsymbol{b}$

問題 4.4. 質点の位置ベクトルを x(t) とするとき , $\frac{1}{2}x(t)\times v(t)$ を面積速度と呼ぶ、質点が中心力を受けて運動するとき , 面積速度は一定であることを示せ .

問題 $4.5. \mathbf{R}^2 - \{0\}$ で定義されたスカラー場

$$f(x,y) = \frac{x^2 + 2y^2 - 1}{x^2 + y^2}$$

の等高線を求めよ.

問題 $4.6. \operatorname{grad} f = 0$ を満たすスカラー場はどのような関数か考察せよ.

問題 4.7. \mathbf{R}^3 の開集合で定義されたスカラー場 f に対し , f の勾配ベクトル場 $\operatorname{grad} f$ は f の等位面の法線ベクトルとなることを示せ .

問題 4.8. ベクトル場 X に対し, スカラー場 f が

$$\langle X, \operatorname{grad} f \rangle = 0$$

を満たすならば f は X の積分曲線上で定数であることを示せ .

問題 4.9. 次の \mathbf{R}^2 上のベクトル場 X を図示し, その積分曲線を求めよ.

(1) X(x,y) = (x,y)

(2)
$$X(x,y) = (-y,x)$$

例題 4.10. ベクトル場 X(x,y,z)=(x,y,z) の積分曲線を求めよ.

解. $c(t)=(c_1(t),c_2(t),c_3(t))$ を X の積分曲線とすると, (4.1) 式から

$$\frac{dc_1}{dt}(t) = c_1(t), \frac{dc_2}{dt}(t) = c_2(t), \frac{dc_3}{dt}(t) = c_3(t)$$

を満たす.この式を積分すると

$$c(t) = (k_1 e^t, k_2 e^t, k_3 e^t)$$

となる $(k_i \in \mathbf{R})$.

一方,(4.2)を用いると

$$\frac{dx}{x} = \frac{dy}{y} = \frac{dz}{z}$$

を解けばよいことがわかる . $\frac{dx}{x} = \frac{dy}{y}$ を積分すると $\log y = \log x + l_1 = \log e^{l_1}x$.

よって $y=e^{l_1}x$. 同様に $\frac{dx}{x}=\frac{dz}{z}$ より , $\log z=\log x+l_2=\log e^{l_2}x$. よって $z=e^{l_2}x$. したがって , 積分曲線は

$$x = \frac{y}{e^{l_1}} = \frac{z}{e^{l_1}}$$

となる.この結果から曲線の像が原点を通る直線になることはわかるが,パラメーターの情報は含んでいない.

問題 4.11. 次のベクトル場 X の積分曲線を求めよ.

- (1) X(x, y, z) = (x, -y, 2z)
- (2) $X(x, y, z) = (x^2, -xy, -y^2)$
- □ レポート問題 (9月14日) の解答

問題 2.8 の解 x = (3, -1, -1)■

問題 ${f 2.9(2)}$ の解 ${f a,b,c}$ は一次独立だから, ${f R}^3$ の基底となる.したがって, ${f x}\in {f R}^3$ は ${f x}=x{f a}+y{f b}+z{f c}$ $(x,y,z\in {f R}^3)$ と書ける.(2.6) 式より

$$\langle \boldsymbol{x}, \boldsymbol{a}' \rangle = \langle x\boldsymbol{a} + y\boldsymbol{b} + z\boldsymbol{c}, \boldsymbol{a}' \rangle$$

= $x\langle \boldsymbol{a}, \boldsymbol{a}' \rangle + y\langle \boldsymbol{b}, \boldsymbol{a}' \rangle + z\langle \boldsymbol{c}, \boldsymbol{a}' \rangle$
= x

となる.同様に $y = \langle x, b' \rangle$, $z = \langle x, c' \rangle$ を得る.■

問題 ${f 2.9(3)}$ の解 ${f 1}$ 条件式 (2.6) から具体的に ${f a}', {f b}', {f c}'$ を求めよう . (2.6) 式から ${f a}'$ は ${f b}, {f c}$ に直交しているので , ${f a}'=k{f b}\times{f c}$ と書ける $(k\in{f R})$. このとき ,

$$1 = \langle \boldsymbol{a}, \boldsymbol{a}' \rangle = k \langle \boldsymbol{a}, \boldsymbol{b} \times \boldsymbol{c} \rangle = k[\boldsymbol{a}, \boldsymbol{b}, \boldsymbol{c}]$$

したがって, $a'=rac{oldsymbol{b} imes oldsymbol{c}}{[oldsymbol{a},oldsymbol{b},oldsymbol{c}]}$.b',c' についても同様.lacktriangled

問題 2.9(3) の解 2 a',b',c' と a'',b'',c'' が共に (2.6) 式を満たすとすと,ただちに

$$\langle a', a \rangle = \langle a'', a \rangle, \quad \langle a', b \rangle = \langle a'', b \rangle, \quad \langle a', c \rangle = \langle a'', c \rangle$$

を満たすことがわかる. すなわち,

$$\langle \boldsymbol{a}' - \boldsymbol{a}'', \boldsymbol{a} \rangle = \langle \boldsymbol{a}' - \boldsymbol{a}'', \boldsymbol{b} \rangle = \langle \boldsymbol{a}' - \boldsymbol{a}'', \boldsymbol{c} \rangle = 0.$$

このことから,ベクトル (a'-a'') は基底のすべての元と直交するので,0 ベクトルである.したがって,a'=a''.b',c' についても同様. \blacksquare

 \Diamond 相反系 1 次独立なベクトル a,b,c に対し , (2.5) 式で定まる (または , (2.6) 式を満たす) ベクトルの組 a',b',c' を a,b,c の相反系と呼ぶ .

問 a,b,cの相反系を a',b',c' とするとき , a',b',c' の相反系は a,b,c になることを示せ .

問題 2.10 の解 三角形 ABC がベクトル $\mathbf{a}=(a_1,a_2,a_3), \mathbf{b}=(b_1,b_2,b_3)$ を 2 辺にもつとする . これらを xy 平面に正射影したベクトルはそれぞれ $\mathbf{a}_{xy}=(a_1,a_2,0), \mathbf{b}_{xy}=(b_1,b_2,0)$ だから , この 2 つのベクトルを 2 辺にもつ三角形の面積の 2 乗は

$$\left(\frac{1}{2}\|\boldsymbol{a}_{xy}\times\boldsymbol{b}_{xy}\|\right)^{2} = \frac{1}{4}\|(a_{1}b_{2} - a_{2}b_{1}, 0, 0)\|^{2} = \frac{1}{4}\begin{vmatrix} a_{1} & b_{1} \\ a_{2} & b_{2} \end{vmatrix}^{2}$$

となる . yz 平面 , zx 平面に正射影したベクトルを 2 辺にもつ三角形についても同様にできるので ,

$$S_1^2 + S_2^2 + S_3^2 = \frac{1}{4} \left(\begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix}^2 + \begin{vmatrix} a_2 & b_2 \\ b_3 & b_3 \end{vmatrix}^2 + \begin{vmatrix} a_3 & b_3 \\ a_1 & b_1 \end{vmatrix}^2 \right)$$
$$= \frac{1}{4} ||\boldsymbol{a} \times \boldsymbol{b}||^2 = S^2$$

となる.■