

クレジット:

Mathematics and Informatics Center 文科系のための線形代数・解析Ⅱ
2020 藤堂 眞治・松尾 泰・藤原 毅夫

ライセンス:

利用者は、本講義資料を、教育的な目的に限ってページ単位で利用することができます。特に記載のない限り、本講義資料はページ単位でクリエイティブ・コモンズ 表示-非営利-改変禁止 ライセンスの下に提供されています。

<http://creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/4.0/>

本講義資料内には、東京大学が第三者より許諾を得て利用している画像等や、各種ライセンスによって提供されている画像等が含まれています。個々の画像等を本講義資料から切り離して利用することはできません。個々の画像等の利用については、それぞれの権利者の定めるところに従ってください。



一変数関数の微分

$$f(x) = x^3 \quad f'(x) = 3x^2 \quad f''(x) = 6x$$

$$g(x) = 2e^x \quad g'(x) = 2e^x \quad g''(x) = 2e^x$$

公式 $(kf(x))' = k(f(x))'$

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

$$(f(x) \cdot g(x))' = f'(x)g(x) + f(x)g'(x)$$

$$\left(\frac{f(x)}{g(x)}\right)' = \frac{f'(x)g(x) - f(x)g'(x)}{g(x)^2}$$

$$\left(\frac{1}{g(x)}\right)' = -\frac{g'(x)}{g(x)^2}$$

合成関数の微分

$$u = u(x)$$

$$y = y(u)$$

$$\rightarrow y = y(u(x))$$

$$\begin{cases} u = x^2 + 1 \\ y = u^3 \end{cases}$$

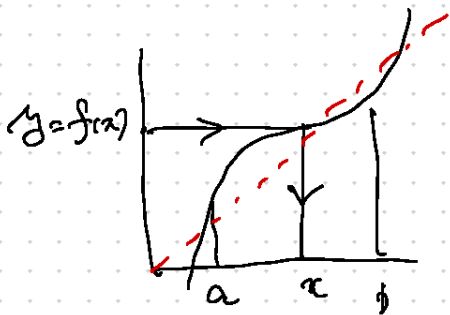
$$\rightarrow y = (x^2 + 1)^3$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{du} \frac{du}{dx}$$

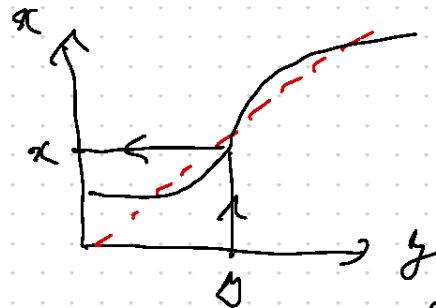
$$y = \frac{1}{u} \quad u = g(x)$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{d}{du} \left(\frac{1}{u} \right) \frac{dg}{dx} = -\frac{1}{u^2} g'(x) = -\frac{g'(x)}{\{g(x)\}^2}$$

逆関数



\rightarrow



$$\frac{dx}{dy} = \frac{1}{\frac{dy}{dx}}$$

$$y = f(x)$$

$$x = f^{-1}(y)$$

$$\text{例)} \quad y = \sqrt[3]{x}$$

$$\rightarrow y^3 = x$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{1}{\frac{dx}{dy}} = \frac{1}{3y^2} = \frac{1}{3} x^{-\frac{2}{3}}$$

$$\left(x^{\frac{n}{m}}\right)' = \frac{n}{m} x^{\frac{n}{m}-1}$$

103x-5 表示

$$\begin{cases} x = t+1 \\ y = t^2+1 \end{cases} \rightarrow y = (x-1)^2 + 1$$

一般に

$$\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \end{cases}$$

$$\frac{dy}{dx} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\frac{\Delta y}{\Delta t}}{\frac{\Delta x}{\Delta t}} = \frac{\frac{dy}{dt}}{\frac{dx}{dt}}$$

例 $\frac{dx}{dx} = \frac{\frac{dy}{dt}}{\frac{dx}{dt}} = \frac{2t}{1} = 2t = 2(x-1)$

$$y = (x-1)^2 + C \rightarrow 2(x-1)$$

接線方程式

$$\vec{v} = \begin{bmatrix} 1 \\ f'(a) \end{bmatrix}$$

$$\vec{r} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} a \\ f(a) \end{bmatrix} + t \vec{v}$$

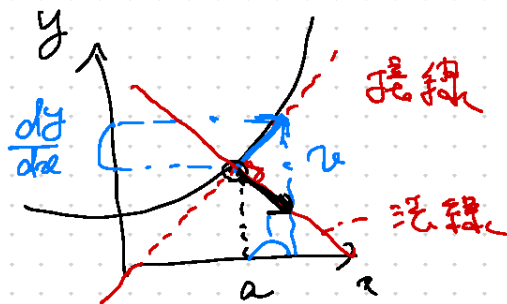
$$= \begin{bmatrix} a+t \\ f(a) + t f'(a) \end{bmatrix}$$

$$\rightarrow y = f'(a)(x-a) + f(a)$$

$$\Leftrightarrow (x-a) - \frac{1}{f'(a)}(y-f(a)) = 0$$

$$\begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{1}{f'(a)} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x-a \\ y-f(a) \end{bmatrix} = 0$$

$$\vec{n} \cdot (\vec{r} - \vec{r}_0) = 0$$



法線

$$\vec{v} \cdot (\vec{r} - \vec{r}_0) = 0$$

$$\begin{bmatrix} 1 \\ f'(a) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x-a \\ y-f(a) \end{bmatrix} = 0$$

$$(x-a) + f'(a)(y-f(a)) = 0$$

$$y = \underbrace{-\frac{1}{f'(a)}}_{\text{法線係数}}(x-a) + f(a)$$

$$\begin{bmatrix} 1 \\ f'(a) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{1}{f'(a)} \end{bmatrix} = 0$$

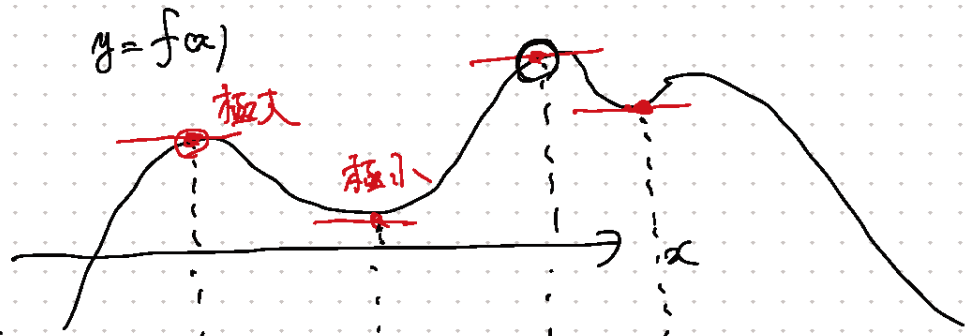
$$\vec{v} \cdot \vec{n} = 0$$

法線係数

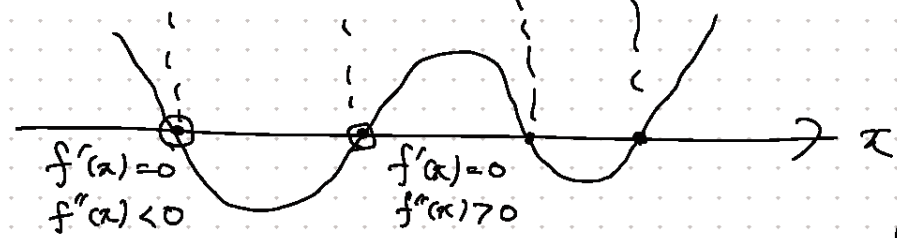
関数の増減

$f'(x) > 0$ 増加
 $f'(x) < 0$ 減少

極値



$f'(x)$



最適化

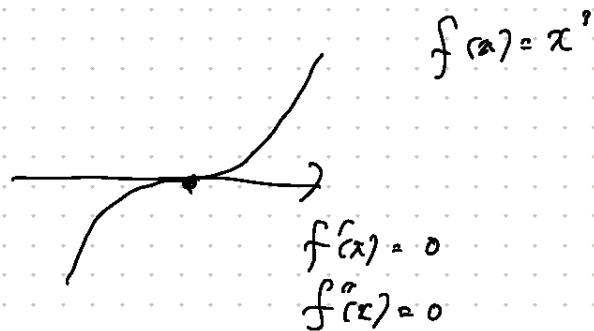
最適化の必要条件
最適化の1階条件

$f'(x) = 0$

$$\begin{cases} f'(x) = 0 & f''(x) < 0 & \dots \text{極大} \\ f'(x) = 0 & f''(x) > 0 & \dots \text{極小} \end{cases}$$

① 極大(小)値は必ずしも最大(小)値ではない

② $f'(x) = 0$ 必ずしも必ずしも極大(小)を意味しない



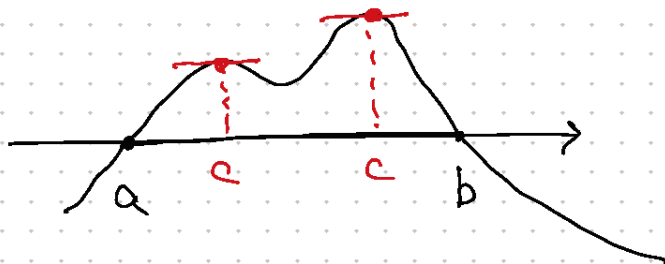
ロルの定理

$f(x)$ は $[a, b]$ で連続, (a, b) で微分可能ならば

$$\begin{aligned} a < c < b \quad f(a) = f(b) = 0 \quad \underline{f(a) = f(b)} \end{aligned}$$

$$\text{ならば} \quad f'(c) = 0 \quad a < c < b$$

を満す c は存在可



c は $|a, b|$ 間にある

平均値の定理

$f(x)$ は

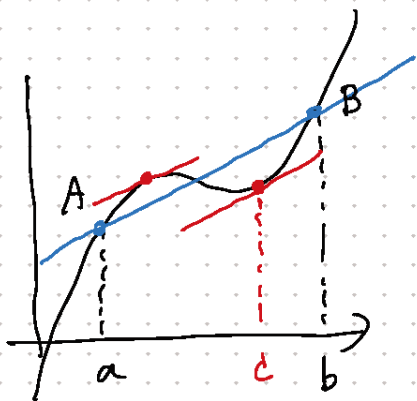
$[a, b]$ で連続

(a, b) で微分可能

$a < c$

$$\frac{f(b) - f(a)}{b - a} = f'(c) \quad (a < c < b)$$

必ずしも c が存在可



AB は 結ぶ直線

$$y = \frac{f(b) - f(a)}{b - a} (x - a) + f(a)$$

$$F(x) = f(x) - \left\{ \frac{f(b) - f(a)}{b - a} (x - a) + f(a) \right\}$$

$F(x)$ は 連続かつ微分可能

$$F(a) = F(b) = 0$$

RWA 定理より $\underline{F'(c) = 0}$ c 必ず c が存在

-1)

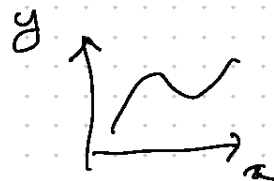
$$F'(x) = f'(a) - \frac{f(b) - f(a)}{b - a} \quad \text{2-1) } a < x < b$$

$$f'(c) = \frac{f(b) - f(a)}{b - a} \quad a < c < b$$

11:21 ~

二変数関数

• 一変数関数 $y = f(x)$



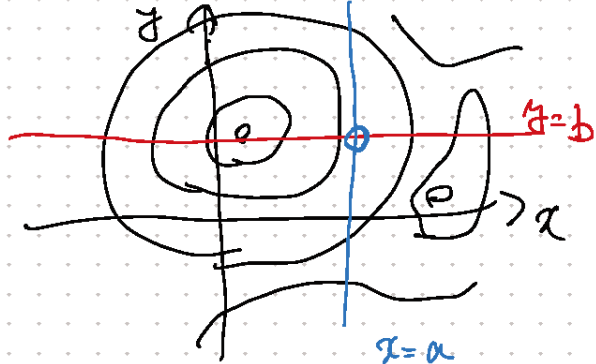
• 二変数関数 $z = f(x, y)$

独立変数 $n = 2$

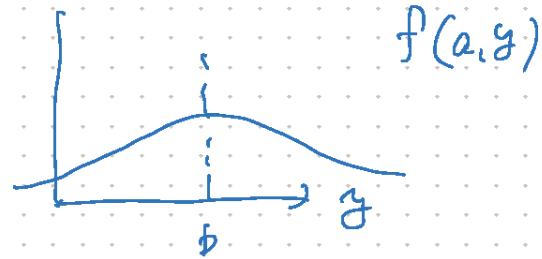
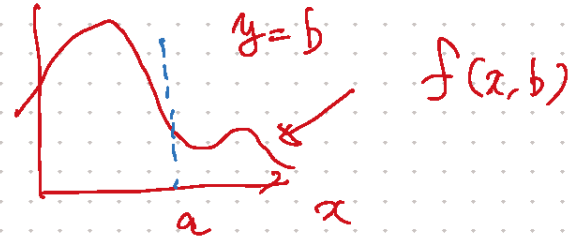
$$f(x, y) = x^2 + xy + y^3$$

• 多変数関数 $f(x_1, x_2, x_3, \dots, x_n)$

二変数関数の微分



考え方は1次元の2変数



偏微分

$$\frac{\partial f}{\partial x} : y = \text{定数と考えて } x \text{ で微分}$$
$$= \lim_{\Delta \rightarrow 0} \frac{f(x+\Delta, y) - f(x, y)}{\Delta}$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} : x \quad " \quad y \quad "$$

$$(例) \quad f(x, y) = x^2 + xy + y^2$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 2x + y$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = x + 2y$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_2}$$

高階偏微分も同様 n 定義

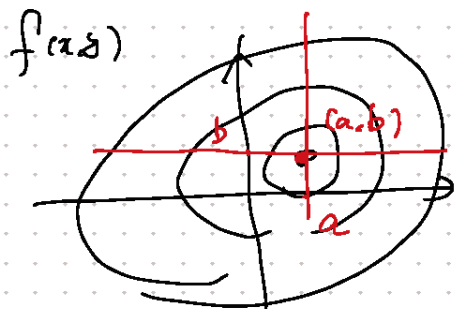
$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial x} = 2$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial f}{\partial y} = 6y.$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial x} (x + 3y^2) = 1$$

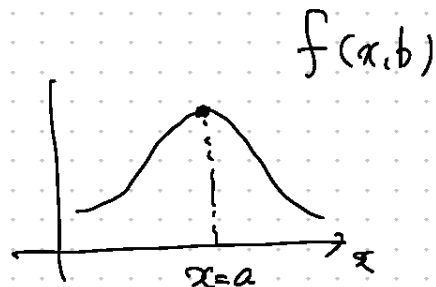
$$= \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial}{\partial y} (2x + y) = 1$$

二変数関数の極大・極小

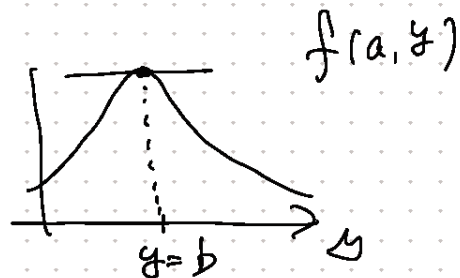


断面

$y=b$



$x=a$



極大・極小の必要条件

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial y} = 0$$

実際には極大・極小の区間は、二階微分を調べればよい

二変数関数のテイラー展開

• 一変数 a 場合

$$f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \left[\frac{f^{(n)}(a)}{n!} \right] (x-a)^n$$

• 二変数 a 場合

$(x, y) = (a, b)$ a と b についてテイラー展開

$$f(x, y) = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^{\infty} \frac{f^{(n,m)}(a,b)}{n! m!} (x-a)^n (y-b)^m$$

$$f^{(n,m)}(a,b) = \frac{\partial^{n+m} f}{\partial x^n \partial y^m} \Big|_{a,b}$$

二次まで

$$\begin{aligned} f(x, y) &= f(a, b) + \frac{\partial f}{\partial x} \Big|_{a,b} (x-a) + \frac{\partial f}{\partial y} \Big|_{a,b} (y-b) \\ &= \frac{1}{2} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \Big|_{a,b} (x-a)^2 + \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \Big|_{a,b} (x-a)(y-b) \end{aligned}$$

極大・極小・点 2-14

$$+ \frac{1}{2} \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \Big|_{a,b} (y-b)^2 + \dots$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial y} = 0 \quad \textcircled{H}$$

行列形式

$$f(x,y) = f(a,b) + \frac{1}{2} \begin{matrix} 1 \times 2 \\ [x-a, y-b] \end{matrix} \begin{matrix} 2 \times 2 \\ \begin{bmatrix} f_{xx}(a,b) & f_{xy}(a,b) \\ f_{xy}(a,b) & f_{yy}(a,b) \end{bmatrix} \end{matrix} \times \begin{matrix} 2 \times 1 \\ \begin{bmatrix} x-a \\ y-b \end{bmatrix} \end{matrix}$$

$$f_{xx} = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}$$

H: $\lambda \rightarrow$ 行列

$$\begin{bmatrix} X \\ Y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x-a \\ y-b \end{bmatrix}$$

$$\boxed{(\lambda = 2\text{項})} = \frac{1}{2} [X, Y] \underline{\underline{H}} \begin{bmatrix} X \\ Y \end{bmatrix} = \text{二次形式}$$

$\Lambda \rightarrow \mathbb{R}$ 行列 H は 対角化 $H = U D U^{-1}$

$$\underline{u} = \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix} = U^{-1} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \quad \text{定義変数と}$$

$$D = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{bmatrix}$$

$$\boxed{\text{第2項}} = \frac{1}{2} u^t D u = \underline{\underline{\frac{1}{2} (\lambda_1 u^2 + \lambda_2 v^2)}}$$

$$\det H > 0 \begin{cases} \lambda_1 > 0 & \lambda_2 > 0 & \rightarrow u=0 \rightarrow \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} \text{ は 極小} \\ \lambda_1 < 0 & \lambda_2 < 0 & \rightarrow \text{ " } \text{ 極大} \end{cases}$$

$$\det H < 0 \quad \lambda_1 \cdot \lambda_2 < 0 \quad \rightarrow \text{鞍点, saddle point}$$

例 1 $f(x, y) = \underline{x^2 + y^2}$

$$\begin{cases} f_x(x, y) = 2x = 0 \\ f_y(x, y) = 2y = 0 \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

λ₁ と λ₂ 行列

$$\begin{cases} f_{xx} = 2 \\ f_{xy} = 0 \\ f_{yy} = 2 \end{cases}$$

$$H = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\lambda_1 = \lambda_2 = 2$$

例 2 $f(x, y) = x^2 - y^2$

$$f_x = 2x$$

$$f_y = -2y$$

$$H = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -2 \end{bmatrix}$$

鞍点

例 3

$$f(x, y) = 2xy$$

$$f_x = 2y$$

$$f_y = 2x$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$f_{xx} = 0$$

$$f_{yy} = 0$$

$$f_{xy} = 2$$

$$H = \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\phi_H(\lambda) = \det(\lambda E - H) = \lambda^2 - 4 = 0 \quad \lambda = \pm 2$$

$$\lambda_+ \quad \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\lambda_- \quad \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$D = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -2 \end{bmatrix} \quad U = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \quad \text{を用いて} \quad H = UDU^{-1}$$

$$\begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix} = U^{-1} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \quad \rightarrow \quad \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = U \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix}$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} u+v \\ u-v \end{bmatrix}$$

$$2xy = u^2 - v^2 \quad \text{鞍点}$$

一般次元 $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$

$$\frac{\partial f}{\partial x_1} = \frac{\partial f}{\partial x_2} = \dots = \frac{\partial f}{\partial x_n} = 0$$

$n \rightarrow$ 行列
 $n \times n$

$$H_{ij} = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}$$

(対称行列)

全ての固有値 > 0 \rightarrow 極小

負 \rightarrow 極大

正と負が混在 \rightarrow 極大でも極小でもない