

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。



# 合成関数の微分

一変数関数の場合  $y = f(g(x)) \quad \frac{dy}{dx} = \frac{df}{dg} \cdot \frac{dg}{dx}$

二変数関数  $y = f(g_1(x_1, x_2), g_2(x_1, x_2))$

$$\frac{\partial y}{\partial x_1} = \frac{\partial f}{\partial g_1} \cdot \frac{\partial g_1}{\partial x_1} + \frac{\partial f}{\partial g_2} \cdot \frac{\partial g_2}{\partial x_1}$$

$$\frac{\partial y}{\partial x_2} = \frac{\partial f}{\partial g_1} \cdot \frac{\partial g_1}{\partial x_2} + \frac{\partial f}{\partial g_2} \cdot \frac{\partial g_2}{\partial x_2}$$

∴

$$f(g_1(x_1 + \Delta x_1, x_2), g_2(x_1 + \Delta x_1, x_2))$$

$$= f\left(g_1(x_1, x_2) + \frac{\partial g_1}{\partial x_1} \Delta x_1, g_2(x_1, x_2) + \frac{\partial g_2}{\partial x_1} \Delta x_1\right) \quad (+ \text{高次})$$

$$= f(g_1(x_1, x_2), g_2(x_1, x_2)) + \frac{\partial f}{\partial g_1} \cdot \frac{\partial g_1}{\partial x_1} \Delta x_1 + \frac{\partial f}{\partial g_2} \cdot \frac{\partial g_2}{\partial x_1} \Delta x_1$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_1} = \lim_{\Delta x_1 \rightarrow 0} \frac{f(g_1(x_1 + \Delta x_1, x_2), g_2(x_1 + \Delta x_1, x_2)) - f(g_1, g_2)}{\Delta x_1}$$

$$= \frac{\partial f}{\partial g_1} \cdot \frac{\partial g_1}{\partial x_1} + \frac{\partial f}{\partial g_2} \cdot \frac{\partial g_2}{\partial x_1}$$

## 一般変数の場合

$$y = f(g_1, \dots, g_m)$$

$$g_i = g_i(x_1, \dots, x_n)$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_j} = \sum_{i=1}^m \frac{\partial f}{\partial g_i} \cdot \frac{\partial g_i}{\partial x_j}$$

## 行列表記

$$\frac{Df}{Dx} = \left[ \frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n} \right] \quad 1 \times n \text{ 行列}$$

$$\frac{Df}{Dg} = \left[ \frac{\partial f}{\partial g_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial g_m} \right] \quad 1 \times m \text{ 行列}$$

$$\frac{Dg}{Dx} = \left[ \frac{\partial g_i}{\partial x_j} \right]_{1 \leq i \leq m, 1 \leq j \leq n} \quad m \times n \text{ 行列}$$

$$\frac{Df}{Dx} = \frac{Df}{Dg} \cdot \frac{Dg}{Dx}$$

行列の積として書ける。

$$\text{例)} \quad f(x, y) = \log(1 - (x^2 + y^2 - 2)^2)$$

$$= \log(1 - g(x, y)^2)$$

$$\begin{cases} n=1 \\ n=2 \end{cases}$$

$$g(x, y) = x^2 + y^2 - 2$$

$$\frac{df}{dg} = \frac{-2g}{1-g^2}, \quad \frac{\partial g}{\partial x} = 2x, \quad \frac{\partial g}{\partial y} = 2y$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{df}{dg} \cdot \frac{\partial g}{\partial x} = \frac{-4gx}{1-g^2} = \frac{-4x(x^2+y^2-2)}{1-(x^2+y^2-2)^2}$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{df}{dg} \cdot \frac{\partial g}{\partial y} = \frac{-4y(x^2+y^2-2)}{1-(x^2+y^2-2)^2}$$

## Jacobian

• 変数の場合  $f_1(x_1, x_2), f_2(x_1, x_2)$

$$\text{Jacobian} \quad \frac{\partial(f_1, f_2)}{\partial(x_1, x_2)} = \frac{\partial f_1}{\partial x_1} \cdot \frac{\partial f_2}{\partial x_2} - \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \cdot \frac{\partial f_2}{\partial x_1}$$

$$\frac{Df}{Dx} = \left[ \frac{\partial f_i}{\partial x_j} \right]_{1 \leq i \leq 2, 1 \leq j \leq 2}$$

$$\frac{\partial(f_1, f_2)}{\partial(x_1, x_2)} = \det \left( \frac{Df}{Dx} \right)$$

•  $n$ 変数の場合

$$f_1(x_1, \dots, x_n), \dots, f_n(x_1, \dots, x_n)$$

$$\text{Jacobian} \quad \frac{Df}{Dx} = \left[ \frac{\partial f_i}{\partial x_j} \right]_{1 \leq i \leq n, 1 \leq j \leq n}$$

$$\frac{\partial(f_1, \dots, f_n)}{\partial(x_1, \dots, x_n)} = \det \left( \frac{Df}{Dx} \right)$$

# 性質

• 線形性

$$\frac{\partial (f_1, \dots, a g_i + b h_i, \dots, f_n)}{\partial (x_1, \dots, x_n)} = a \frac{\partial (f_1, \dots, g_i, \dots, f_n)}{\partial (x_1, \dots, x_n)} + b \frac{\partial (f_1, \dots, h_i, \dots, f_n)}{\partial (x_1, \dots, x_n)}$$

•  $\left. \begin{array}{l} f_i \leftrightarrow f_j \\ x_i \leftrightarrow x_j \end{array} \right\}$  互換に對して符号がかわる

## • 合成関数

$$f_i(g_1, \dots, g_n) \quad g_i(x_1, \dots, x_n)$$

$$\frac{\partial (f_1, \dots, f_n)}{\partial (x_1, \dots, x_n)} = \frac{\partial (f_1, \dots, f_n)}{\partial (g_1, \dots, g_n)} \cdot \frac{\partial (g_1, \dots, g_n)}{\partial (x_1, \dots, x_n)}$$

☺  $\frac{Df}{Dx} = \frac{Df}{Dg} \cdot \frac{Dg}{Dx}$

$$\det \left( \frac{Df}{Dx} \right) = \frac{\partial (f_1, \dots, f_n)}{\partial (x_1, \dots, x_n)}$$

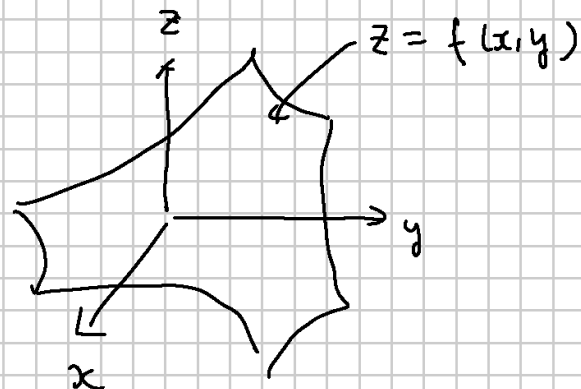
$$\det(AB) = \det(A) \det(B)$$

# D 等高線に対する法線ベクトルと勾配ベクトル

$$z = f(x, y)$$

≡ 次元空間内の曲面

$f(x, y) = \text{一定}$  等高線



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

$$f_x = \frac{\partial f}{\partial x}, \quad f_y = \frac{\partial f}{\partial y} \quad \dots \text{記号}$$

$$f_x (x-a) + f_y (y-b) = 0$$

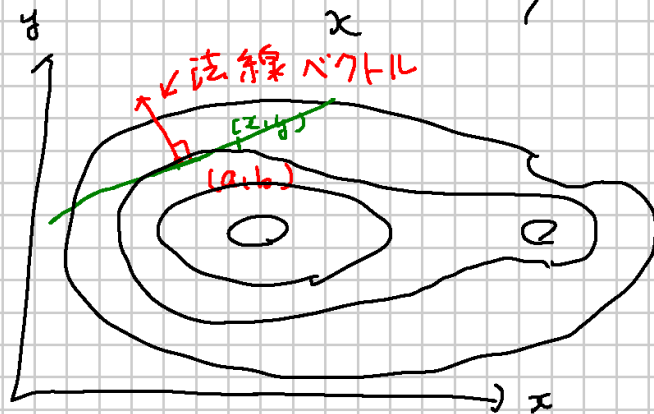
$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, \quad \vec{x}_0 = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}, \quad \vec{n} = \begin{pmatrix} f_x \\ f_y \end{pmatrix}$$

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

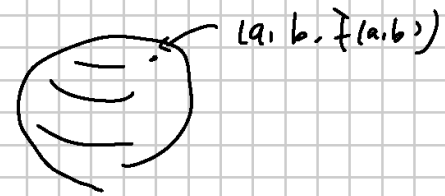
$\vec{n}$ : 法線ベクトル.

“+” “ラ”  
 $\nabla f = \begin{pmatrix} f_x \\ f_y \end{pmatrix}$

勾配ベクトル



# 接平面と法線ベクトル



$$z = f(x, y)$$

点  $(a, b, f(a, b))$  における接平面と法線ベクトル?

点  $(a, b)$  における Taylor 展開

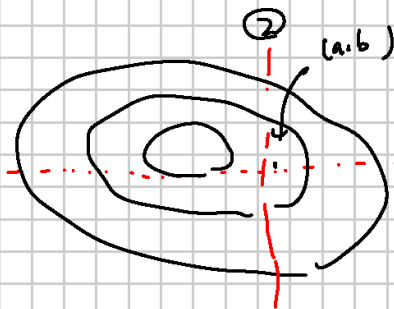
$$z = f(a, b) + f_x \cdot (x - a) + f_y \cdot (y - b) \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{高次} \\ \triangleq \text{捨てる} \end{array} \right.$$

$$\vec{X} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \quad \vec{X}_0 = \begin{pmatrix} a \\ b \\ f(a, b) \end{pmatrix} \quad \vec{n} = \begin{pmatrix} -f_x \\ -f_y \\ 1 \end{pmatrix}$$

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

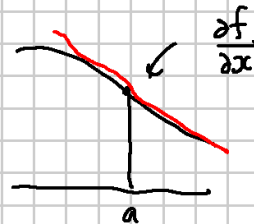
接平面の方程式

$\vec{n}$  : 点  $(a, b, f(a, b))$  における法線ベクトル

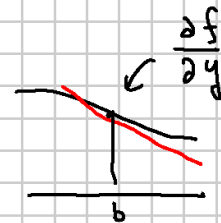


①

①



②

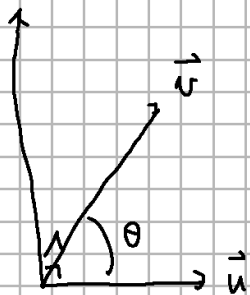




$$\textcircled{1} \quad \vec{t}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ t_2 \end{pmatrix}$$

$$\textcircled{2} \quad \vec{t}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ t_y \end{pmatrix}$$

$$\vec{n} \cdot \vec{t}_1 = \vec{n} \cdot \vec{t}_2 = 0 \quad \Leftrightarrow \quad \vec{n} = \vec{t}_1 \times \vec{t}_2$$



$$\vec{u} \times \vec{v} = \begin{pmatrix} u_2 v_3 - u_3 v_2 \\ u_3 v_1 - u_1 v_3 \\ u_1 v_2 - u_2 v_1 \end{pmatrix} \quad : \quad \text{外積}$$

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix}$$

$$\left. \begin{aligned} (\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{u} &= (\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{v} = 0 \\ |\vec{u} \times \vec{v}| &= |\vec{u}| |\vec{v}| \sin \theta \end{aligned} \right\}$$

▷ 陰関数 (implicit function)



陽関数 (explicit function)

$$y = f(x)$$

$$F(x, y) = 0$$

例) 用を表す方程式

$$\left\{ \begin{array}{l} x^2 + y^2 = 1 \\ y = \pm \sqrt{1-x^2} \end{array} \right.$$

$$F(x, y) = x^2 + y^2 - 1 = 0$$

陰関数

: 陽関数

陽  $\leftrightarrow$  陰

$$F(x, y) = 0, \quad y = f(x)$$

$$\boxed{F(x, f(x)) = 0}$$

$F=0$  は  $y=f(x)$  の陰関数表示

例)  $F(x, y) = x - f(y) = 0$

$y = g(x)$  陽関数

$F(x, g(x)) = x - f(g(x)) = 0 \Rightarrow f(g(x)) = x$

$g(x)$ :  $f(x)$  の逆関数

▷ 陰関数の微分公式

$F(x, f(x)) = 0$

$x$  について微分  $g_1 = x, g_2 = f(x)$  合成関数の微分

$$\frac{dF}{dx} = \frac{\partial F}{\partial g_1} \cdot \frac{dg_1}{dx} + \frac{\partial F}{\partial g_2} \cdot \frac{dg_2}{dx} = \frac{\partial F}{\partial x} \cdot 1 + \frac{\partial F}{\partial y} \cdot \frac{df}{dx} = 0$$

$$\frac{df}{dx} = - \frac{F_x}{F_y}$$

陰関数の微分で陽関数の微分が計算できる

$$\text{例1)} \quad F(x, y) = x^2 + y^2 - 1 = 0 \quad y = \sqrt{1 - x^2} = f(x)$$

$$F_x = 2x, \quad F_y = 2y$$

$$\frac{dy}{dx} = - \frac{F_x}{F_y} = - \frac{x}{y} = - \frac{x}{\sqrt{1-x^2}}$$

$$F(x, y) = x - f(y) = 0 \quad y = g(x) \quad g \text{ は } f \text{ の 逆関数}$$

$$F_x = 1, \quad F_y = - \frac{df}{dy} = -f'$$

$$\frac{dg}{dx} = - \frac{F_x}{F_y} = \frac{1}{f'} = \left( \frac{df}{dy} \right)^{-1} \quad \text{逆関数の微分公式と一致.}$$

# 三変数

陰関数  $F(x, y, z) = 0$

陽関数  $z = f(x, y)$

$$\boxed{F(x, y, f(x, y)) = 0}$$

例)  $F(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 - 1 = 0$

$$z = \sqrt{1 - x^2 - y^2} = f(x, y)$$

陰関数微分公式  $g_1 = x, \quad g_2 = y, \quad g_3 = f(x, y)$

$$\frac{\partial F(x, y, f)}{\partial x} = \frac{\partial F}{\partial g_1} \cdot \frac{\partial g_1}{\partial x} + \dots + \frac{\partial F}{\partial g_3} \cdot \frac{\partial g_3}{\partial x}$$

$$= F_x + F_z \cdot \frac{\partial f}{\partial x} = 0$$

$$\rightarrow \frac{\partial f}{\partial x} = - \frac{F_x}{F_z} \quad (4)$$

$$\frac{\partial F(x, y, f(x, y))}{\partial y} = 0$$

$$\rightarrow \frac{\partial f}{\partial y} = - \frac{F_y}{F_z}$$

## 陰関数定理

三変数関数  $F(x, y, z)$  が  $F(a, b, c) = 0$  を満たし

$F_z(a, b, c) \neq 0$  と仮定

↓

$(a, b)$  の近傍で  $F(x, y, f(x, y)) = 0$  となる  $f(x, y)$  が存在し

その偏微分が (\*) に打ち与えられる