

**問題1** 2変数  $(x, y)$  の関数  $z(x, y)$  が以下の式で与えられているとき、

一次偏導関数  $\frac{\partial z}{\partial x}$ ,  $\frac{\partial z}{\partial y}$  および全微分  $dz$  を計算せよ。

(1-1)  $z = 2x^2y - 3xy^3$

$$\frac{\partial z}{\partial x} = 4xy - 3y^3,$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = 2x^2 - 9xy^2,$$

$$dz = (4xy - 3y^3)dx + (2x^2 - 9xy^2)dy.$$

(1-4)  $z = x \sin y$

$$\frac{\partial z}{\partial x} = \sin y,$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = x \cos y,$$

$$dz = \sin y dx + x \cos y dy.$$

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

$$\frac{\partial z}{\partial x} = \frac{x}{z},$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = \frac{y}{z},$$

$$dz = \frac{1}{z}(x dx + y dy).$$

(1-5)  $z = \log(x^2 + y^2)$

$$\frac{\partial z}{\partial x} = \frac{2x}{x^2 + y^2},$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = \frac{2y}{x^2 + y^2},$$

$$dz = \frac{2}{x^2 + y^2}(x dx + y dy).$$

(1-3)  $z = e^{xy}$

$$\frac{\partial z}{\partial x} = yz,$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = xz,$$

$$dz = z(y dx + x dy).$$

(1-6)  $z = \frac{x - y}{x + y}$

$$\frac{\partial z}{\partial x} = \frac{2y}{(x + y)^2},$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = -\frac{2x}{(x + y)^2},$$

$$dz = \frac{2}{(x + y)^2}(y dx - x dy).$$

**問題2** 2変数  $(x, y)$  の関数  $z(x, y)$  が以下の式で与えられているとき、

二次偏導関数  $\frac{\partial^2 z}{\partial x^2}$ ,  $\frac{\partial^2 z}{\partial y^2}$ ,  $\frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y}$ ,  $\frac{\partial^2 z}{\partial y \partial x}$  を全て計算し、

$\frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 z}{\partial y \partial x}$  が成り立つことを確かめよ。

(2-1)  $z = 2x^2y - 3xy^3$

$$\frac{\partial^2 z}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial x}(4xy - 3y^3) = 4y,$$

$$\frac{\partial^2 z}{\partial y^2} = \frac{\partial}{\partial y}(2x^2 - 9xy^2) = -18xy,$$

$$\frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} = \frac{\partial}{\partial x}(2x^2 - 9xy^2) = 4x - 9y^2,$$

$$\frac{\partial^2 z}{\partial y \partial x} = \frac{\partial}{\partial y}(4xy - 3y^3) = 4x - 9y^2.$$

(2-2)  $z = e^{xy}$

$$\begin{aligned}\frac{\partial^2 z}{\partial x^2} &= \frac{\partial}{\partial x}(ye^{xy}) = y^2 e^{xy}, \\ \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} &= \frac{\partial}{\partial y}(xe^{xy}) = x^2 e^{xy}, \\ \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} &= \frac{\partial}{\partial x}(xe^{xy}) = (1 + xy)e^{xy}, \\ \frac{\partial^2 z}{\partial y \partial x} &= \frac{\partial}{\partial y}(ye^{xy}) = (1 + xy)e^{xy}.\end{aligned}$$

**問題 3** 2次元  $xy$  座標  $(x, y)$  と 2次元極座標  $(r, \theta)$  の関係式は、

$$\begin{cases} x = r \cos \theta \\ y = r \sin \theta \end{cases} \quad \begin{cases} r = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \theta = \tan^{-1} \frac{y}{x} \end{cases}$$

で与えられる。 $t$  を時刻とする物体の 2次元運動を考える。

(3-1) 物体の速度ベクトル  $\vec{v} = \left( \frac{dx}{dt}, \frac{dy}{dt} \right)$  を  $\frac{dr}{dt}, \frac{d\theta}{dt}$  を用いて表せ。

$$\begin{aligned}\frac{dx}{dt} &= \frac{\partial x}{\partial r} \frac{dr}{dt} + \frac{\partial x}{\partial \theta} \frac{d\theta}{dt} = \cos \theta \frac{dr}{dt} - r \sin \theta \frac{d\theta}{dt} \\ \frac{dy}{dt} &= \frac{\partial y}{\partial r} \frac{dr}{dt} + \frac{\partial y}{\partial \theta} \frac{d\theta}{dt} = \sin \theta \frac{dr}{dt} + r \cos \theta \frac{d\theta}{dt}\end{aligned}$$

(3-2) 角速度  $\omega$  の等速円運動のとき、 $\frac{dr}{dt} = 0, \frac{d\theta}{dt} = \omega$  となる。このとき、

$$v = \sqrt{\left( \frac{dx}{dt} \right)^2 + \left( \frac{dy}{dt} \right)^2} = r\omega$$

となることを示せ。

$$\frac{dx}{dt} = -r\omega \sin \theta, \quad \frac{dy}{dt} = r\omega \cos \theta$$

より、

$$v = \sqrt{(-r\omega \sin \theta)^2 + (r\omega \cos \theta)^2} = r\omega$$

(3-3) 物体がポテンシャルエネルギー  $U(x, y)$  の中を運動するとき、物体に働く力は

$$\vec{F} = - \left( \frac{\partial U}{\partial x}, \frac{\partial U}{\partial y} \right)$$

である。このとき、

$$\vec{F} \cdot \vec{r} = -r \frac{\partial U}{\partial r}$$

が成り立つことを示せ。ただし、位置ベクトルを

$$\vec{r} = (x, y)$$

と書いた。

$$\begin{aligned}\frac{\partial U}{\partial x} &= \frac{\partial U}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial x} + \frac{\partial U}{\partial \theta} \frac{\partial \theta}{\partial x} = \frac{x}{r} \frac{\partial U}{\partial r} + \left(-\frac{y}{x^2}\right) \frac{1}{1 + \left(\frac{y}{x}\right)^2} \frac{\partial U}{\partial \theta} = \frac{x}{r} \frac{\partial U}{\partial r} - \frac{y}{r^2} \frac{\partial U}{\partial \theta} \\ \frac{\partial U}{\partial y} &= \frac{\partial U}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial y} + \frac{\partial U}{\partial \theta} \frac{\partial \theta}{\partial y} = \frac{y}{r} \frac{\partial U}{\partial r} + \left(\frac{1}{x}\right) \frac{1}{1 + \left(\frac{y}{x}\right)^2} \frac{\partial U}{\partial \theta} = \frac{y}{r} \frac{\partial U}{\partial r} + \frac{x}{r^2} \frac{\partial U}{\partial \theta}\end{aligned}$$

より、

$$-\vec{F} \cdot \vec{r} = \left(\frac{\partial U}{\partial x}, \frac{\partial U}{\partial y}\right) \cdot (x, y) = x \frac{\partial U}{\partial x} + y \frac{\partial U}{\partial y} = r \frac{\partial U}{\partial r}$$

を得る。