方向微分

Nobuyuki TOSE

October 11, 2017
V02 October 19, 2020

問題

$\mathbf{R}^2$ の開集合 U 上の関数

$$f : U \to \mathbf{R}$$

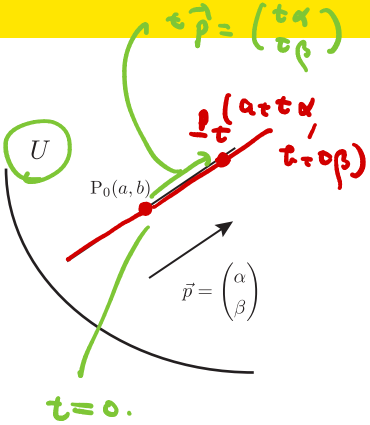
が与えられているとします．$\mathrm{P}_0(a,b) \in U$ と $\vec{p} = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} \neq \vec{0}$ に対して

$$\mathrm{P}_t(a+t\alpha, b+t\beta)$$

$$F(t) = f(\mathrm{P}_t) = f(a+t\alpha, b+t\beta)$$

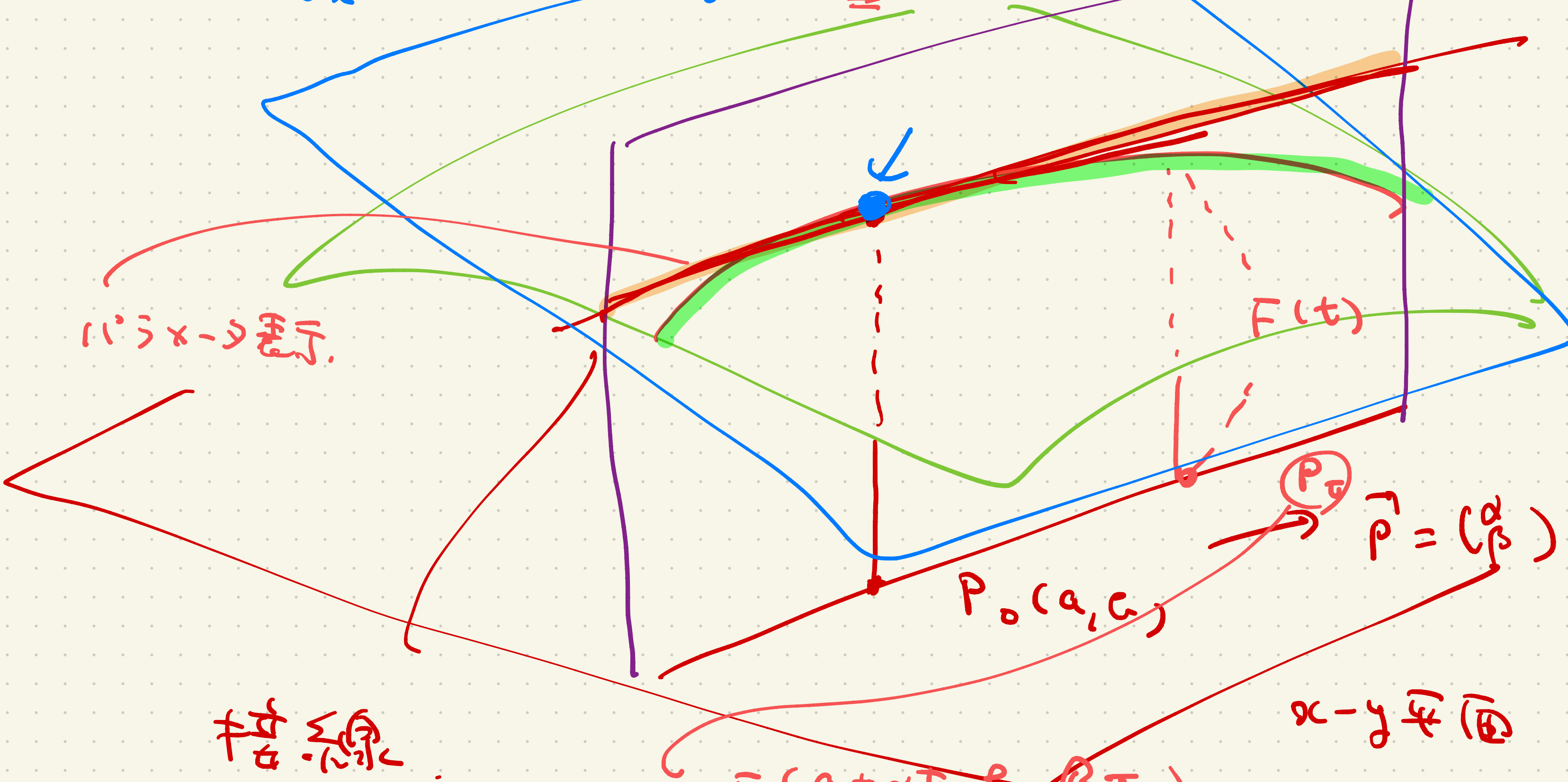
と定めるとき

問題 $\quad F'(0) = ?$



$$z = f_x(P_0)(x-a) + f_y(P_0)(y-b) + f(a,b)$$

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



接線

$$z(t) = f_x(P_0)\alpha t + f_y(P_0)\beta t + f(a,b)$$

曲線の接線方向 (1)

A　t　B

3 次元空間中の曲線

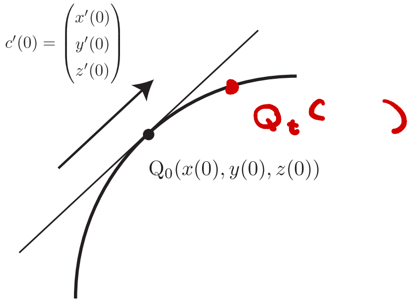
$$c: \ (A, B) \to \mathbf{R}^3 \quad t \mapsto \underbrace{(x(t), y(t), z(t))}_{Q_t}$$

が与えられているとき c 上の点

$$\mathrm{Q}_0(x(0), y(0), z(0))$$ at $t=0$.

における接ベクトルは

$$c'(0) = \begin{pmatrix} x'(0) \\ y'(0) \\ z'(0) \end{pmatrix}$$

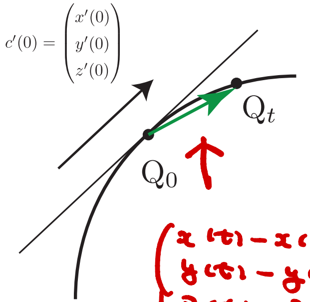


曲線の接線方向 (2)

$Q_t(x(t), y(t), z(t))$, $Q_0(x(0), y(0), z(0))$ に対して

$$\frac{1}{t-0}\overrightarrow{Q_0Q_t} = \begin{pmatrix} \frac{x(t)-x(0)}{t-0} \\ \frac{y(t)-y(0)}{t-0} \\ \frac{z(t)-z(0)}{t-0} \end{pmatrix} \to \begin{pmatrix} x'(0) \\ y'(0) \\ z'(0) \end{pmatrix} \quad (t \to 0)$$

速度ベクトル



$$\begin{pmatrix} x(t)-x(0) \\ y(t)-y(0) \\ z(t)-z(0) \end{pmatrix}$$

点列・ベクトル列の収束

$Q_\ell(x_\ell, y_\ell, z_\ell)$ $(\ell = 0, 1, 2, 3, \ldots)$, $Q(a, b, c)$ に対して

$d(Q_\ell, Q)$

$$Q_\ell \to Q \ (\ell \to \infty) \Leftrightarrow \sqrt{(x_\ell - a)^2 + (y_\ell - b)^2 + (z_\ell - c)^2} \to 0 \ (\ell \to \infty)$$

と定義される．この条件は

定義

$$x_\ell \to a, \ y_\ell \to b, \ z_\ell \to c \ (\ell \to +\infty)$$

$|x_\ell - a| + |y_\ell - b| + |z_\ell - c| \to 0$

と同値である．

$$0 \le |x_\ell - a| \le \sqrt{(x_\ell - a)^2 + (y_\ell - b)^2 + (z_\ell - c)^2}$$

$|y_\ell - b|$, $|z_\ell - c|$

に注意.

はさみうち $\to 0$

はさみうち.

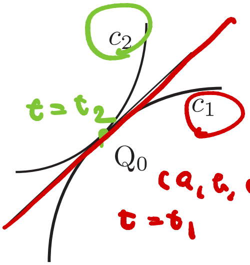
2 曲線が接するとは

接線を共有.

3 次元空間中の 2 曲線

A　t　B

$$c_1 : (A, B) \to \mathbf{R}^3 \quad t \mapsto (x_1(t), y_1(t), z_1(t))$$
$$c_2 : (A, B) \to \mathbf{R}^3 \quad t \mapsto (x_2(t), y_2(t), z_2(t))$$



$t=t_2$

(a,b,c)

$t=t_1$

が与えられていて点 $Q_0(a, b, c)$ が共有されているとします．すなわち

c_1　　c_2

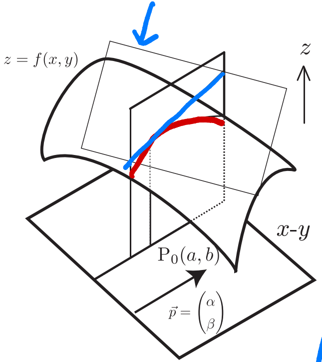
$$(a, b, c) = (x_1(t_1), y_1(t_1), z_1(t_1)) = (x_2(t_2), y_2(t_2), z_2(t_2))$$

がある $t_1, t_2 \in (A, B)$ に対して成立しているとします．このとき

$$c_1 \text{ と } c_2 \text{ が } Q_0 \text{ で接する} \Leftrightarrow C_1'(t_1) \parallel C_2'(t_2)$$

関数 $z = f(x, y)$ のグラフ (1)

$$c_1'(t) = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ F'(t) \end{pmatrix}$$



関数 $z = f(x, y)$ のグラフとその上の点 $(a, b, f(a, b))$ における接平面を考える．点 $Q_0(a, b, f(a, b))$ で 2 曲線

$$c_1(t) = (a + t\alpha, b + t\beta, F(t))$$

$$c_2(t) = (a + t\alpha, b + t\beta, f(a, b) + (\alpha f_x(a, b) + \beta f_y(a, b))t)$$

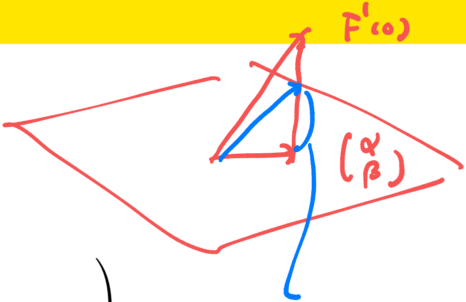
は接します．

$= z(t)$

$$z = f_x(P_0)(x-a) + f_y(P_0)(y-b) + f(a,b)$$

$$z(t) = f_x(P_0)\cdot t\alpha + f_y(P_0)\cdot t\beta + f(a,b)$$

$$c_2'(t) = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \alpha f_x(P_0) + \beta f_y(P_0) \end{pmatrix}$$



従って $c_1'(0) \parallel c_2'(0)$ すなわち

$$\begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \underbrace{F'(0)}_{= c_1'(0)} \end{pmatrix} \parallel \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \alpha f_x(a, b) + \beta f_y(a, b) \end{pmatrix}$$

$$F'(0) = \alpha f_x(a, b) + \beta f_y(a, b)$$

$\alpha f_x(P_0) + \beta f_y(P_0)$

関数 $z = f(x, y)$ のグラフ (3)

2 個の 3 次元ベクトルが平行であることから

$$F'(0) = \alpha f_x(a, b) + \beta f_y(a, b)$$

が従う．この右辺を $f(x, y)$ の $(x, y) = (a, b)$ における

$$\vec{p} = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$$

方向の**方向微分**と呼びます.

まとめ

$$F(t) := f(a+t\alpha, b+t\beta)$$

に対して $\mathrm{P}_t(a+t\alpha, b+t\beta)$, $\vec{p} = \begin{pmatrix}\alpha\\ \beta\end{pmatrix}$ と定めると

〃 $\nabla(f)(\mathrm{P}_t)$

$$F'(t) = \alpha f_x(\mathrm{P}_t)+\beta f_y(\mathrm{P}_t) = \left(\begin{pmatrix}\alpha\\ \beta\end{pmatrix}, \boxed{\begin{pmatrix} f_x(\mathrm{P}_t)\\ f_y(\mathrm{P}_t)\end{pmatrix}}\right) = (\vec{p}, \nabla(f)(\mathrm{P}_t))$$

発展（重要な応用）(1)

f_y

$$F'(t) = \alpha f_x(a+t\alpha, b+t\beta) + \beta f_x(a+t\alpha, b+t\beta)$$

f_y.

の両辺を t で微分する．ここで 2 階の偏微分

$$f_{xx} = (f_x)_x\,,\quad f_{xy} = (f_x)_y\,,\quad f_{yx} = (f_y)_x\,,\quad f_{yy} = (f_y)_y$$

を定義する．実は **Young の定理**によって f が C^2 級のとき

$$f_{xy} = f_{yx}$$

が成立することに注意しよう．これを用いると

$$F''(t) = \alpha^2 f_{xx}(P_t) + 2\alpha\beta f_{xy}(P_t) + \beta^2 f_{yy}(P_t)$$

$$= \left(\begin{pmatrix} f_{xx}(P_t) & \boxed{f_{xy}(P_t)} \\ \boxed{f_{yx}(P_t)} & f_{yy}(P_t) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} \right)$$

記に f_x, f_y, f_{xx} …

f, ____ が連続

対称行列

$$F'(t) = \underline{f_x(a+\alpha t,\ e+\beta t)}\cdot\alpha + \underline{f_y(a+\alpha t,\ e+\beta t)}\cdot\beta$$

$$F''(t) = \alpha\left(\underline{f_{xx}(\quad)\cdot\alpha + \boxed{f_{xy}(\quad)}\cdot\beta}\right)$$

$$+\ \beta\left(\underline{\boxed{f_{yx}(\quad)}\cdot\alpha + f_{yy}(\quad)\cdot\beta}\right)$$

$$= f_{xx}(P_t)\cdot\alpha^2 + 2 f_{xy}(P_t)\,\alpha\beta + f_{yy}(P_t)\cdot\beta^2.$$

$\begin{pmatrix} a & c \\ c & e \end{pmatrix}$ 対称行列.

$$\left(\begin{pmatrix} a & c \\ c & e \end{pmatrix}\begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}\right)$$

[illegible] $\longrightarrow$ $= a\alpha^2 + 2c\alpha\beta + e\beta^2$

発展（重要な応用）(2)

$$F'(t) = \alpha f_x(a + t\alpha, b + t\beta) + \beta f_x(a + t\alpha, b + t\beta)$$

$$\begin{aligned} F''(t) &= \alpha\left(f_{xx}(\mathrm{P}_t)\cdot\alpha + f_{xy}(\mathrm{P}_t)\cdot\beta\right) + \beta\left(f_{yx}(\mathrm{P}_t)\cdot\alpha + f_{yy}(\mathrm{P}_t)\cdot\beta\right) \\ &= \alpha^2 f_{xx}(P_t) + 2\alpha\beta f_{xy}(P_t) + \beta^2 f_{yy}(P_t) \end{aligned}$$

$F''(t) > 0$.
< 0 とかいう場合が出てくる。

発展（重要な応用）(2)

$$F'(t) = \alpha f_x(a + t\alpha, b + t\beta) + \beta f_x(a + t\alpha, b + t\beta)$$

$$\begin{aligned} F''(t) &= \alpha \left(f_{xx}(\mathrm{P}_t) \cdot \alpha + f_{xy}(\mathrm{P}_t) \cdot \beta \right) + \beta \left(f_{yx}(\mathrm{P}_t) \cdot \alpha + f_{yy}(\mathrm{P}_t) \cdot \beta \right) \\ &= \alpha^2 f_{xx}(P_t) + 2\alpha\beta f_{xy}(P_t) + \beta^2 f_{yy}(P_t) \end{aligned}$$