

全微分と合成関数の微分法 問題1 解答

[1] 次の関数 z の t による導関数 $\frac{dz}{dt}$ を求めよ. ただし, h, k は定数とする.

$$z = f(ht, kt), \quad f(x, y) = xy - x + y + 1$$

[解]: $z = f(x, y)$ の偏導関数を求めると,

$$\frac{\partial z}{\partial x} = y - 1, \quad \frac{\partial z}{\partial y} = x + 1.$$

$x = ht, y = kt$ であるから, 合成関数の微分法により

$$\begin{aligned} \frac{dz}{dt} &= \frac{\partial z}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{dy}{dt} = (kt - 1)h + (ht + 1)k \\ &= 2hkt - h + k. \end{aligned}$$

[2] 次の関数 z の u, v による偏導関数 $\frac{\partial z}{\partial u}, \frac{\partial z}{\partial v}$ を求めよ.

$$z = f(u + v, uv), \quad f(x, y) = \sin(x + y)$$

[解]: $z = f(x, y)$ の偏導関数を求めると,

$$\frac{\partial z}{\partial x} = \cos(x + y), \quad \frac{\partial z}{\partial y} = \cos(x + y).$$

また, z は $f(x, y)$ と $x = u + v, y = uv$ の合成関数であるから, 合成関数の微分法により

$$\begin{aligned} \frac{\partial z}{\partial u} &= \frac{\partial z}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial u} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial u} = (v + 1) \cos(uv + u + v), \\ \frac{\partial z}{\partial v} &= \frac{\partial z}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial v} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial v} = (u + 1) \cos(uv + u + v). \end{aligned}$$

[3] 次の関数 z の r, θ による偏導関数 $\frac{\partial z}{\partial r}, \frac{\partial z}{\partial \theta}$ を求めよ.

$$z = f(r \cos \theta, r \sin \theta), \quad f(x, y) = \frac{x - y}{x + y}$$

[解]: $z = f(x, y)$ の偏導関数を求めると,

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

また, z は $f(x, y)$ と $x = r \cos \theta, y = r \sin \theta$ の合成関数であるから, 合成関数の微分法により

$$\begin{aligned} \frac{\partial z}{\partial r} &= \frac{\partial z}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial r} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial r} = 0, \\ \frac{\partial z}{\partial \theta} &= \frac{\partial z}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \theta} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial \theta} = -\frac{2}{\sin 2\theta + 1}. \end{aligned}$$