

数 B シケプリ ~ 公式集 ~

1. 偏微分

Chain rule  $x, y : t$  の関数  $\frac{d}{dt} f(x, y) = \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) \frac{dx}{dt} + \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) \frac{dy}{dt}$

応用  $\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial y} = 0 \quad f : \text{constant}$

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

$x, y : u, v$  の関数  $\frac{\partial f}{\partial u} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial u} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial u}$

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

$\begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial u} & \frac{\partial f}{\partial v} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} & \frac{\partial f}{\partial y} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{pmatrix} : \text{Jacobi 行列}$

Jacobi 行列の性質  $\begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} \end{pmatrix}$

平面極座標  $\left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial y}\right)^2 = \left(\frac{\partial f}{\partial r}\right)^2 + \frac{1}{r^2} \left(\frac{\partial f}{\partial \theta}\right)^2 \quad (x = r \cos \theta, y = r \sin \theta)$

Euler の公式  $f(x, y) = (n \text{次同次多項式}) \quad x \frac{\partial f}{\partial x} + y \frac{\partial f}{\partial y} = n f$

接平面  $z = f(x, y) \quad z - f(a, b) = f_x(a, b) \times (x - a) + f_y(a, b) \times (y - b)$

二変数関数における可積分条件  $\frac{\partial g}{\partial y} = \frac{\partial h}{\partial x} \quad \left(\frac{\partial f}{\partial x} = g, \frac{\partial f}{\partial y} = h\right)$

停留点  $(a, b)$  が  $f(x, y)$  の停留点  $\frac{\partial f}{\partial x}(a, b) = \frac{\partial f}{\partial y}(a, b) = 0$

## 2. 平均値の定理

$x = c$ での連続性

$$\lim_{x \rightarrow c} f(x) = f(c)$$

$\forall \varepsilon > 0$  について  $\exists \delta > 0$  をとれば

$\forall x \in ]a, b[$  について

$$|x - c| < \delta \Rightarrow |f(x) - f(c)| < \varepsilon$$

微分可能

$f$  は  $]a, b[$  の上で微分可能

$\forall c \in ]a, b[$  について

$$f'(c) = \lim_{h \rightarrow 0} (f(c+h) - f(c)) \text{ が存在}$$

微分可能な関数は連続である

### 平均値の定理

$a, b \in \mathbf{R}$ ,  $a < b$  において,  $f: [a, b] \rightarrow \mathbf{R}$  連続関数,  $]a, b[$  上で微分可能

$\exists c \in ]a, b[$  について,  $f(b) - f(a) = f'(c)(b - a)$  が成立

$$\int_a^b f'(x) dx = f'(c)(b - a)$$

$a, h \in \mathbf{R}$ ,  $f: (a \text{ および } a+h \text{ を含む閉区間, 微分可能}) \rightarrow \mathbf{R}$

ある  $\theta \in ]0, 1[$  をうまくとると,  $f(a+h) = f(a) + f'(a+\theta h)h$  とかける

### Rolle の定理

平均値の定理の仮定に加えて,  $f(a) = f(b)$  も仮定

$\exists c \in ]a, b[$  において  $f'(c) = 0$

### Cauchy の平均値の定理

$a, b \in \mathbf{R}$ ,  $a < b$ ,  $f, g: [a, b] \rightarrow \mathbf{R}$  の連続関数,  $]a, b[$  上で微分可能

$g(a) \neq g(b)$ ,  $\forall x \in ]a, b[, g'(x) \neq 0$

$$\exists c \in ]a, b[ \text{ において } \frac{f(b) - f(a)}{g(b) - g(a)} = \frac{f'(c)}{g'(c)}$$

### l'Hospital の定理

$a \in \mathbf{R}$ ,  $f(x), g(x): x = a$  のまわりで定義された微分可能関数,  $f(a) = g(a) = 0, g'(x) \neq 0$  を満たす  $x$  が  $a$  のまわりでは  $a$  に限られる。

$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f'(a+h)}{g'(a+h)}$  が存在する

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a+h)}{g(a+h)} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f'(a+h)}{g'(a+h)}$$

三角関数  $\lim_{x \rightarrow 0} \sin x = 0$ ,  $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin x}{x} = 1$ ,  $\lim_{x \rightarrow 0} \cos x = 1$ ,  $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\cos x - 1}{x} = 0$

### 3. 近似としての微分

一次関数による近似

$f(x)$ :  $x = a$ のまわりで定義された関数 とすると、 $f(x) \approx f(a) + f'(a)(x - a)$

( $x$ についての)偏微分可能性

$f(x)$ :  $(x, y) = (a, b)$ の周りで定義された関数 とすると、

$$\lim_{h \rightarrow 0} f(a + h, b) - f(a, b) \text{ が存在する。}$$

全微分可能性

$f(x, y)$ :  $(a, b)$ で連続な $C$ 級関数

$r(h, k) = f(a + h, b + k) - f(a, b) - hf_x(a, b) - kf_y(a, b)$ と定義する

$$\lim_{(h,k) \rightarrow (0,0)} \frac{1}{\sqrt{h^2+k^2}} r(h, k) = 0$$

ここで、 $C$ 級関数 全微分可能 偏微分可能である

### 4. 級数の収束

定義

級数 $\sum_{k=0}^{\infty} a_k$ が収束する  $\Leftrightarrow$  数列 $\{\sum_{k=0}^n a_k\}_{n=1}^{\infty}$ が収束する。

Cauchy の判定条件( Cauchy 列 収束列)

任意の $\varepsilon > 0$  についてそれにあわせて充分大きい $m_\varepsilon$ をとれば

$$m_\varepsilon \leq \forall n \leq \forall m \text{ なる全ての } n, m \text{ について} \\ |x_m - x_n| < \varepsilon \text{ が成立。}$$

Cauchy の判定条件の応用

優級数

$k_0 \geq 1$ ,  $k_0 \leq \forall k$  について  $|a_k| \leq b_k$  であるとき、 $\sum_{k=0}^{\infty} b_k$ : 収束  $\Rightarrow$   $\sum_{k=0}^{\infty} a_k$ : 収束

絶対収束

級数 $\sum_{k=0}^{\infty} a_k$ が絶対収束する  $\Leftrightarrow$  級数 $\sum_{k=0}^{\infty} |a_k|$ が収束する。

級数が絶対収束するとき、その級数は収束する。

d'Alembert の判定法 (ここでは  $a_k \neq 0$ )

1) 有限個の  $k$  を除き  $\frac{|a_{k+1}|}{|a_k|} \leq r$  をみたすような  $r$  が存在し、 $r < 1$  ならば

$\sum_{k=0}^{\infty} a_k$  は(絶対)収束する。

2)  $\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{|a_{k+1}|}{|a_k|} = r$  が存在したとする。

$r < 1$  なら  $\sum_{k=0}^{\infty} a_k$  は絶対収束し、 $r > 1$  なら発散する。

収束半径 ( $\sum_{k=0}^{\infty} a_k x^n$ ,  $a_n \in R$  を整級数と呼ぶ。)

- 任意の整級数は収束半径  $r$  ( $0 \leq r \leq +\infty$ ) を持つ。
- 整級数の収束半径が  $r$  である。 級数  $\sum_{k=0}^{\infty} a_k x^n$  が  $|x| < r$  のとき絶対収束  
 $|x| > r$  のとき発散
- $\sum_{k=0}^{\infty} a_k u^n$  : 収束  $\sum_{k=0}^{\infty} a_k x^n$  は  $|x| < |u|$  のとき絶対収束
- $f(x) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k x^n$ , 収束半径  $r > 0$  とする  
 $\sum_{k=0}^{\infty} n a_k x^{n-1}$  の収束半径も  $r$  であり、 $f(x) = ]-r, r[$  上微分可能で  
 $f'(x) = \sum_{k=0}^{\infty} n a_k x^{n-1}$  が成立。

単振動の方程式

$$\frac{d^2 f}{dx^2}(x) = -f(x) \quad \text{をみたす } f(x) = C' \cos x + C'' \sin x \quad (C, C'' : \text{定数})$$

より正確にいえば、 $f(x) = e^{ix} = \cos x + i \sin x$

$$(\cos x = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{(2m)!} x^{2m}, \sin x = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{(2m+1)!} x^{2m+1})$$

## 5. Taylor 展開

### Taylor の定理

$p, a, q \in \mathbf{R}$ ,  $p < a < q$ ,  $f: ]p, q[ \rightarrow \mathbf{R}$  の  $n$  回微分可能な関数

$\forall x \in ]p, q[, \exists \theta = \theta_x \in ]0, 1[$

$$f(x) = \sum_{k=0}^{n-1} \frac{1}{k!} f^{(k)}(a)(x-a)^k + \frac{1}{n!} f^{(n)}(a + \theta(x-a))(x-a)^n$$

一般に  $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} f^{(n)}(a)(x-a)^n$  を  $f(x)$  の  $x = a$  における Taylor 級数と呼ぶ。

### 漸近展開

$f(x)$ :  $x = a$  のまわりで定義された  $C^n$  級関数

$R_{n+1}(x) = f(x) - \sum_{k=0}^n \frac{1}{k!} f^{(k)}(a)(x-a)^k$  とすると、

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{1}{(x-a)^n} R_{n+1}(x) = 0 \quad (\text{つまり } R_{n+1}(x) \text{ は } (x-a)^n \text{ よりはやく } 0 \text{ に収束})$$

### Londaw の記号

$a \in \mathbf{R}$ ,  $f(x), g(x)$ :  $a$  のまわりで定義された関数

$$f(x) = o(g(x)) \quad (x \rightarrow a) \quad \lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = 0$$

特に  $f(x) = o(1) \quad (x \rightarrow a) \quad \lim_{x \rightarrow a} f(x) = 0$

漸近展開は  $f(x) = \sum_{k=0}^n \frac{1}{k!} f^{(k)}(a)(x-a)^k + o((x-a)^n)$  とあらわされる。

### 極大極小

$f(x)$ :  $x = a$  のまわりで定義された  $C^2$  級関数

$f'(a) = 0, f''(a) > 0$   $f(x)$  は  $x = a$  で極小になる。

### 二変数の Taylor の定理

$f(x)$ :  $(a, b)$  のまわりで定義された  $C^n$  級関数

$(h, k) \in \mathbf{R}^2$  充分小について、ある  $\theta = \theta_{(h,k)} \in ]0, 1[$  がとれて

$$f(a + h, b + k)$$

$$= \sum_{l=0}^{n-1} \frac{1}{l!} \left( h \frac{\partial}{\partial x} + k \frac{\partial}{\partial y} \right)^l f(a, b) + \frac{1}{n!} \left( h \frac{\partial}{\partial x} + k \frac{\partial}{\partial y} \right)^n f(a + \theta h, b + \theta k)$$

$n = 1$  のとき

$$f(a + h, b + k) = f(a, b) + (JF)_{(a+\theta h, b+\theta k)} \begin{pmatrix} h \\ k \end{pmatrix}$$

$$(JF)_{(x,y)} = \begin{pmatrix} f_x(x, y) & f_y(x, y) \end{pmatrix} : \text{Jacobi 行列}$$

$n = 2$  のとき

$$f(a + h, b + k) = f(a, b) + (JF)_{(a,b)} \begin{pmatrix} h \\ k \end{pmatrix} + \frac{1}{2} \begin{pmatrix} h & k \end{pmatrix} (HF)_{(a+\theta h, b+\theta k)} \begin{pmatrix} h \\ k \end{pmatrix}$$

$$(HF)_{(x,y)} = \begin{pmatrix} f_{xx}(x, y) & f_{xy}(x, y) \\ f_{xy}(x, y) & f_{yy}(x, y) \end{pmatrix} : \text{Hesse 行列}$$

### 極大極小(停留点との関係)

$f(x)$  :  $(a, b)$  のまわりで定義された  $C^2$  級関数,  $(a, b)$  が停留点

- 1)  $\det(HF)_{(a,b)} > 0$  かつ  $f_{xx} > 0 \Rightarrow f$  は  $(a, b)$  で極小
- 2)  $\det(HF)_{(a,b)} > 0$  かつ  $f_{xx} < 0 \Rightarrow f$  は  $(a, b)$  で極大
- 3)  $\det(HF)_{(a,b)} < 0 \Rightarrow f$  は  $(a, b)$  で極大でも極小でもない