

## §5 高次偏導関数, 微分の順序交換, Taylor の定理 演習問題 3

📎 問題の難易度の目安 【基礎】 ★☆☆ 【標準】 ★★☆☆ 【発展】 ★★★

1 (★★☆)(Maclaurin の定理) 次の関数の Maclaurin 展開を 2 次の項まで書き表せ.

(1)  $f(x, y) = e^{x+2y}$                       (2)  $f(x, y) = e^{x-y}$

2 (★★☆)(Taylor の定理の応用)  $z = f(x, y)$  を  $x, y$  の  $C^2$  級関数で,  $f_{xx} = f_{xy} = f_{yy} = 0$  を満たすとする. このとき,  $z = ax + by + c$  ( $a, b, c$  は定数) と表せることを示せ.

3 (★★☆)(ラプラシアン)  $n$  変数  $x_1, \dots, x_n$  に対し,

$$\Delta := \frac{\partial^2}{\partial x_1^2} + \dots + \frac{\partial^2}{\partial x_n^2}$$

をラプラシアンという.  $C^2$  級関数  $f(x_1, \dots, x_n)$  が  $\Delta f = 0$  を満たすとき,  $f$  は調和関数という. 次の関数は調和関数であることを確かめよ.

(1)  $f(x, y) = \log \sqrt{x^2 + y^2}$  ( $(x, y) \neq (0, 0)$ )

(2)  $f(x, y) = \text{Arctan} \frac{y}{x}$  ( $x \neq 0$ )

(3)  $f(x_1, \dots, x_n) = (x_1^2 + \dots + x_n^2)^{\frac{2-n}{2}}$  ( $(x_1, \dots, x_n) \neq (0, \dots, 0)$ )

4 (★★★)(3次元極座標によるラプラシアンの表示) 3次元極座標  $x = r \sin \theta \cos \varphi$ ,  $y = r \sin \theta \sin \varphi$ ,  $z = r \cos \theta$  (ただし,  $r \geq 0$ ,  $0 \leq \theta \leq \pi$ ,  $0 \leq \varphi < 2\pi$ ) において, 3次元ラプラシアン  $\Delta = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$  が

$$\Delta = \frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \left( \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} + \frac{1}{\tan \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \right) \dots \textcircled{*}$$

で与えられることを示したい. このとき, 以下の問いに答えよ.

(1) 円柱座標:  $x = \rho \cos \varphi$ ,  $y = \rho \sin \varphi$ ,  $z = z$  (ただし,  $\rho \geq 0$ ,  $0 \leq \varphi < 2\pi$ ) でのラプラシアンの表示が

$$\Delta = \frac{\partial^2}{\partial \rho^2} + \frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial \rho} + \frac{1}{\rho^2} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \dots \textcircled{a}$$

で与えられることを右辺から左辺への変形によって示せ.

(2) 円柱座標系において,  $z = r \cos \theta$ ,  $\rho = r \sin \theta$ ,  $\varphi = \varphi \cdots \textcircled{1}$  とおくことにより, 円柱座標から極座標へ変換する.

(i)  $\textcircled{1}$ の変換のもと,  $\frac{\partial^2}{\partial \rho^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$  を  $\frac{\partial^2}{\partial r^2}$ ,  $\frac{\partial}{\partial r}$  および  $\frac{\partial^2}{\partial \theta^2}$  を用いて表せ.

(ii)  $r_\rho, \theta_\rho$  を求めることにより, Chain rule を用いて  $\frac{\partial}{\partial \rho}$  を  $\frac{\partial}{\partial r}$  および  $\frac{\partial}{\partial \theta}$  を用いて表せ.

(iii) (i), (ii) の結果および $\textcircled{a}$ を用いて, 所望の等式 $\textcircled{*}$ を示せ.