情報数学III講義(第2回)

平成28年10月12日

1.7 多変数の Kock-Lawvere の公理

 $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m, \, \varphi: d \in D \mapsto f(x + ad) \in \mathbb{R}^m$ という関数に対して、多変数の Kock-Lawvere の公理から以下が成り立つ。

$$\exists ! \boldsymbol{b} \in \mathbb{R}^m \quad \text{s.t.} \quad \varphi(d) = \varphi(0) + \boldsymbol{b}d$$
 (1)

このただひとつのbを $f'(x_0)(a)$ と書く. $f'(x_0)(a)$ は x_0 にもaにも依存する. ここで, $f'(x_0)(a)$ が以下の二つを満たした線形変換であることを示す.ただし, $a_1 \in \mathbb{R}^n, a_2 \in \mathbb{R}^n, a \in \mathbb{R}^n, a \in \mathbb{R}^n$ である.

$$f'(x_0)(a_1 + a_2) = f'(x_0)(a_1) + f'(x_0)(a_2)$$
(2)

$$f'(\mathbf{x_0})(\alpha \mathbf{a}) = \alpha f'(\mathbf{x_0})(\mathbf{a}) \tag{3}$$

• (5)の証明

$$f(\boldsymbol{x_0} + (\boldsymbol{a_1} + \boldsymbol{a_2})d) = f(\boldsymbol{x_0}) + f'(\boldsymbol{x_0})(\boldsymbol{a_1} + \boldsymbol{a_2})d$$

であることと,

$$f(\mathbf{x_0} + (\mathbf{a_1} + \mathbf{a_2})d) = f((\mathbf{x_0} + \mathbf{a_1}d) + \mathbf{a_2}d)$$

$$= f(\mathbf{x_0} + \mathbf{a_1}d) + f'(\mathbf{x_0} + \mathbf{a_1}d)(\mathbf{a_2})d$$

$$= f(\mathbf{x_0}) + f'(\mathbf{x_0})(\mathbf{a_1})d + \{f'(\mathbf{x_0}) + f''(\mathbf{x_0})(\mathbf{a_1})d\}(\mathbf{a_2})d$$

$$= f(\mathbf{x_0}) + f'(\mathbf{x_0})(\mathbf{a_1})d + f'(\mathbf{x_0})(\mathbf{a_2})d + f''(\mathbf{x_0})(\mathbf{a_1})(\mathbf{a_2})d^2$$

$$= f(\mathbf{x_0}) + \{f'(\mathbf{x_0})(\mathbf{a_1}) + f'(\mathbf{x_0})(\mathbf{a_2})\}d$$

からわかる.

• (6) の証明

$$f(\boldsymbol{x_0} + (\alpha \boldsymbol{a})d) = f(\boldsymbol{x_0}) + f'(\boldsymbol{x_0})(\alpha \boldsymbol{a})d$$

であることと,

$$f(\mathbf{x_0} + \mathbf{a}(\alpha d)) = f(\mathbf{x_0}) + f'(\mathbf{x_0})(\mathbf{a})(\alpha d)$$
$$= f(\mathbf{x_0}) + \alpha f'(\mathbf{x_0})(\mathbf{a})d$$

からわかる。

1.8 多変数の微分

• 1変数 y = f(x) の場合

f(x) 上にある点を (x_0,y_0) として,x の変化量 $\Delta x = x - x_0$ と y の変化量 $\Delta y = y - y_0$ について考える.このとき Δy は $\Delta y = f(x + \Delta x) - f(x)$ と一般的に複雑な形になる.この複雑な f(x) による関数を簡単にするため,点 (x_0,y_0) における接線を用いて近似すると $\Delta y = a\Delta x$ (a は定数, $a = f'(x_0)$ のようにひとつの数で特徴付けられた比例関数で表せる.

• 2変数 z = f(x, y) の場合

 $z_0 = f(x_0, f_0)$ とする. x の変化量 $\Delta x = x - x_0$, y の変化量 $\Delta y = y - y_0$ に対して z の変化量 $\Delta z = z - z_0$ について考える. 関数 z を微分すると接平面が得られ, $\Delta z = a\Delta x + b\Delta y$ (a, b は定数)と表せる。a を求めるには,f(x) を $\Delta y = 0$ と y の値を固定して得られる x の 1 変数関数 $f(x, y_0)$ とみなしてx で微分すればよい。

$$a = \frac{\partial f}{\partial x}(x, y)$$

同様に、bを求めるには $\Delta x = 0$ とする.

$$b = \frac{\partial f}{\partial u}(x, y)$$

これを偏微分と呼ぶ。aを求める偏微分のイメージは,図1のような風呂敷状のグラフをxy平面と平行に切断して得られる断面での微分といえる.

1.9 様々な写像

これまで \mathbb{R} への関数を見てきたが、他にも \mathbb{R}^2 や \mathbb{R}^3 への関数、たとえば

$$\mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}^2$$
(平面上の運動)

$$\mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}^3$$
(空間上の運動)

などが考えられる。例えば \mathbb{R} を時間, \mathbb{R}^2 を平面上の点, \mathbb{R}^3 を空間内の点とすれば,上の二つは平面上の運動,空間内での運動を表す関数と考えられる。

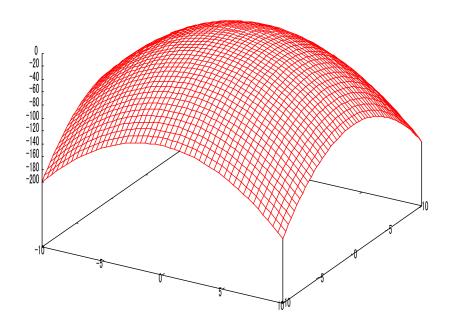


図 1: z = f(x, y) のグラフ

 \bullet $f:\mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, z=f(x,y) の場合

$$\Delta z = \frac{\partial f}{\partial x} \Delta x + \frac{\partial f}{\partial y} \Delta y$$
$$= \left(\frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial y} \right) \left(\frac{\Delta x}{\Delta y} \right)$$

と多変数の微分を行列の積で表すことができる.

• $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ の場合

 $z_1 = f_1(x,y), z_2 = f_2(x,y)$ とすると以下のように表せ,

$$\Delta z_1 = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{pmatrix}$$
$$\Delta z_2 = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{pmatrix}$$

これらをまとめることで,

$$\begin{pmatrix} \Delta z_1 \\ \Delta z_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{pmatrix}$$

と行列の積で表せる.

以上をまとめると,

- ℝ→ℝの関数を微分すると比例関係が出る。
- \bullet $\mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ の関数を偏微分すると行列 $\left(\begin{array}{cc} \frac{\partial f}{\partial x} & \frac{\partial f}{\partial y} \end{array}\right)$ が出る.
- $\mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ の関数を偏微分すると $\begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} \end{pmatrix}$ が出る. このように、線形写像を行列の形で考えることが出来る。

1.10 合成関数の微分

 $\mathbb{R} \xrightarrow{f} \mathbb{R} \xrightarrow{g} \mathbb{R}$ のとき、合成関数 $g \circ f$ の微分は以下で表される.

$$(g \circ f)'(x) = g'(f(x))f'(x)$$

多変数の合成関数の微分を行うために、これを一般化する。 $\mathbb{R}^n \stackrel{f}{\to} \mathbb{R}^m \stackrel{g}{\to} \mathbb{R}^l$ のとき、合成関数 $g\circ f$ の微分は以下で表される。

$$(g \circ f)'(\mathbf{x}) = \underbrace{g'(f(\mathbf{x}))}_{l \times m} \cdot \underbrace{f'(\mathbf{x})}_{m \times n}$$

定理

関数 $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m, g: \mathbb{R}^m \to \mathbb{R}^l, g \circ f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^l$ に対して $x_0 \in \mathbb{R}^n$ としたとき、以下の式が成り立つ。

$$(g \circ f)'(\boldsymbol{x_0}) = g(f'(\boldsymbol{x_0})) \cdot f'(\boldsymbol{x_0})$$

この定理は以下のように証明できる。 $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^n, d \in D$ とする

$$(g \circ f)(\boldsymbol{x_0} + \boldsymbol{a}d) = g(f(\boldsymbol{x_0} + \boldsymbol{a}d))$$

$$= g(f(\boldsymbol{x_0}) + f'(\boldsymbol{x_0})(\boldsymbol{a})d)$$

$$= g(f(\boldsymbol{x_0})) + g'(f(\boldsymbol{x_0}))(f'(\boldsymbol{x_0})(\boldsymbol{a}))d$$

$$= g(f(\boldsymbol{x_0})) + (g'(f(\boldsymbol{x_0})) \circ f'(\boldsymbol{x_0}))(\boldsymbol{a})d$$

例えば、1 変数の場合は 1×1 の行列の積と考えればよい。 また、 $\mathbb{R}^2 \xrightarrow{f} \mathbb{R}^2 \xrightarrow{g} \mathbb{R}$ の場合は $g \circ f : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$, $(x_1 \quad x_2) \to (y_1 \quad y_2) \to z$ と表され、微分は以下のようになる。

$$g'((f(\boldsymbol{x})) = \begin{pmatrix} \frac{\partial z}{\partial u_1} f(\boldsymbol{x}) & \frac{\partial z}{\partial u_2} f(\boldsymbol{x}) \end{pmatrix} 1 \times 2$$
 の行列

$$f'(\boldsymbol{x}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial x_1}(x_1, x_2) & \frac{\partial y_1}{\partial x_2}(x_1, x_2) \\ \frac{\partial y_2}{\partial x_1}(x_1, x_2) & \frac{\partial y_2}{\partial x_2}(x_1, x_2) \end{pmatrix} \quad 2 \times 2 \, \mathcal{O}$$
行列

最終的に、行列を掛け算すると以下のように表せる.

$$\begin{pmatrix}
\frac{\partial z}{\partial x_1} \\
\frac{\partial z}{\partial x_2}
\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}
\frac{\partial z}{\partial y_1} & \frac{\partial z}{\partial y_2}
\end{pmatrix} \begin{pmatrix}
\frac{\partial y_1}{\partial x_1} & \frac{\partial y_1}{\partial x_2} \\
\frac{\partial y_2}{\partial x_1} & \frac{\partial y_2}{\partial x_2}
\end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix}
\frac{\partial z}{\partial y_1} \frac{\partial y_1}{\partial x_1} + \frac{\partial z}{\partial y_2} \frac{\partial y_2}{\partial x_1} \\
\frac{\partial z}{\partial y_1} \frac{\partial y_1}{\partial x_2} + \frac{\partial z}{\partial y_2} \frac{\partial y_2}{\partial x_2}
\end{pmatrix}$$

このように、線形写像の合成を行列の掛け算で記述することが出来る.

§ 行列表現

関数 $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ に対して微分 f' は線型写像 $f': \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ と考えることができる. いま, $e_1 = (1\ 0\ \cdots\ 0)^T$ として $f'(\boldsymbol{x})(e_1)$ について考える. 公理より以下のようになる.

$$f(\boldsymbol{x} + \boldsymbol{e}_1 d) = f(\boldsymbol{x}) + f'(\boldsymbol{x})(\boldsymbol{e}_1)d$$

 x_2 から x_n は動かしていないので、 x_1 で偏微分していることになる。よって、以下のように表せる。

$$f(\boldsymbol{x} + \boldsymbol{e}_1 d) = f(\boldsymbol{x}) + \frac{\partial f}{\partial x_1}(\boldsymbol{x})d$$

次に、 $\mathbf{a} = (a_1 \ a_2 \ \cdots \ a_n)^T = a_1 \mathbf{e}_1 + a_2 \mathbf{e}_2 + \cdots + a_n \mathbf{e}_n$ について考える.これは線型写像なのでそれぞれに分けられることを思い出すと、以下のように整理

できる.

$$f'(\boldsymbol{x})(\boldsymbol{a}) = f'(\boldsymbol{x})(a_1\boldsymbol{e}_1 + a_2\boldsymbol{e}_2 + \dots + a_n\boldsymbol{e}_n)$$

$$= a \frac{f'(\boldsymbol{x})(\boldsymbol{e}_1)}{\frac{\partial f}{\partial x_1}(\boldsymbol{x})} + a_2 \frac{f'(\boldsymbol{x})(\boldsymbol{e}_2)}{\frac{\partial f}{\partial x_2}(\boldsymbol{x})} + \dots + a_n \frac{f'(\boldsymbol{x})(\boldsymbol{e}_n)}{\frac{\partial f}{\partial x_n}(\boldsymbol{x})}$$

$$= \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}(\boldsymbol{x}) \frac{\partial f}{\partial x_2}(\boldsymbol{x}) \dots \frac{\partial f}{\partial x_n}(\boldsymbol{x})\right) \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$$

 $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ のとき、 $f': \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ は $1 \times n$ 行列で表せる.