

## 微積分演習 秋1回目

微積分 ← 力学 (17c) Newton

ベクトル解析 ← 電磁気学 (19c)  
ファラデー

勾配 grad(ient)

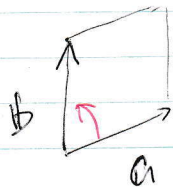
発散 div(ergence)

回転 rot(ation)

## 線型代数の補足

## 行列式

平面のベクトル  $a, b$  で張られる  
 平行四辺形の 符号 のついた面積  $S(a, b)$  を考える。

 $a$  から  $b$  を見よ。反時計回りは  $+$ 時計回りは  $-$ 性質 ①  $S(a, b) = -S(b, a)$ 

$$a = b \text{ とすれば } S(a, a) = -S(a, a)$$

$$\Leftrightarrow S(a, a) = 0$$

$$S(a, a) = 0$$

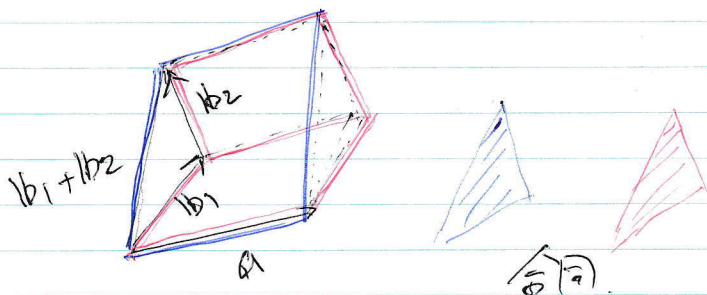
$$\textcircled{2} S(\alpha a, b) = \alpha S(a, b) \quad (\alpha \in \mathbb{R})$$

$$\text{同様に } S(a, \beta b) = \beta S(a, b) \quad (\beta \in \mathbb{R})$$

$$\textcircled{3} S(a_1 + a_2, b) = S(a_1, b) + S(a_2, b)$$

$$\underline{S(a, b_1 + b_2) = S(a, b_1) + S(a, b_2)}$$

③ の証明



$$\textcircled{4} \begin{cases} S(e_1, e_2) = 1 \\ S(e_2, e_1) = -1 \\ S(e_i, e_i) = 0 \end{cases} \quad \left[ \text{但し } e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, e_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right]$$

$$a = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix} = a_1 e_1 + a_2 e_2$$

$$b = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix} = b_1 e_1 + b_2 e_2$$

$$\begin{aligned} S(a, b) &= S(a_1 e_1 + a_2 e_2, b_1 e_1 + b_2 e_2) \\ &= a_1 b_1 \underbrace{S(e_1, e_1)}_0 + a_1 b_2 \underbrace{S(e_1, e_2)}_1 \\ &\quad + a_2 b_1 \underbrace{S(e_2, e_1)}_{-1} + a_2 b_2 \underbrace{S(e_2, e_2)}_0 \\ &= a_1 b_2 - a_2 b_1 \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} \textcircled{2}, \textcircled{3} \end{array} \right\}$$

$$\begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} = a_1 b_2 - a_2 b_1$$

のほうにも書く。

行列式は少し前、高校で教えられていた。

空間のベクトル  $a, b, c$  で張られる  
 平行六面体の符号のついた体積  $V(a, b, c)$  を考える

$a$  から  $b$  へ、右ねじを回して進む方向に  
 $c$  があつたら  $+$   
 (右手系)

反対なら  $-$   
 (左手系)

性質

$$\textcircled{1} V(a, b, c) = -V(b, a, c)$$

↪ 入れかえて符号が変わる

$$V(a, a, c) = 0$$

~~~~~ 同じ  $a$  のかあれば 0

$$\textcircled{2} V(\alpha a, b, c) = \alpha V(a, b, c)$$

$$\textcircled{3} V(a_1 + a_2, b, c) = V(a_1, b, c) + V(a_2, b, c)$$

証明はあつて”

$$\textcircled{4} V(e_1, e_2, e_3) = 1$$

$$\begin{aligned} V(e_2, e_3, e_1) &= -V(e_2, e_1, e_3) \\ &= V(e_1, e_2, e_3) = 1 \end{aligned}$$

$$V(e_3, e_1, e_2) = 1$$

$$V(e_2, e_1, e_3) = -1$$

$$V(e_1, e_3, e_2) = -1$$

$$V(e_3, e_2, e_1) = -1$$

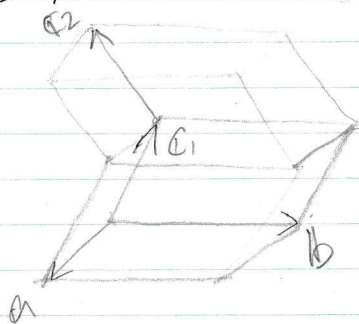
レポート I

$$a = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}, \quad c = \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} \text{ のとき}$$

性質を使って、 $V(a, b, c)$  を求めよ。

( $a = a_1 e_1 + a_2 e_2 + a_3 e_3$  と置いて計算する)

③の証明



$$V(a, b, c_1 + c_2)$$

$$= V(a, b, c_1) + V(a, b, c_2)$$

↑  
左辺と右辺の図形で、  
ちがっている部分の体積  
が「等しいこと」をいえばよい。  
(合同ではよい)

レポート II

Cavalieri の原理を使って  
証明せよ。

$$V(a, b, c) \equiv$$

$$|a, b, c|, \quad \det(a, b, c) \text{ ともかく。}$$

## ベクトル解析 — 空間に特化

出演・スカラー場 (空間の各点にスカラーを対応)  
・ベクトル場 ( " " ベクトル " )

温度  
湿度

力の場、流れの場

数学的には、力の場も流れの場もベクトル場である。

一人二役で、別の役割を演じている。