

## 【9】体積要素とその変数変換

2重積分, 3重積分の変数変換を外積代数によって行う。3次元空間の面積ベクトルの変数変換については【11】面積分のところでやる。

第8節で面積, 体積が外積で表わされることがわかった。第7節(2)ヤコビアン(2次元)の解釈(仮)では面積要素  $dx_1 dx_2$  をベクトル積  $dx_1 \times dx_2$  と考えたが, 正しくは外積で考える。多重積分の  $dx_1 dx_2$  や  $dx_1 dx_2 dx_3$  は外積の意味である。

### (1) 体積要素とヤコビアン

面積は2つのベクトルの外積で表わされるので,

2重積分  $\int dx_1 dx_2$  の面積要素  $dx_1 dx_2$  を外積  $dx_1 \wedge dx_2$  と考える。つまり,

$$\int dx_1 dx_2 \Rightarrow \int dx_1 \wedge dx_2 \Rightarrow \int dx_1 \wedge dx_2$$

と解釈する。

変数変換は,

$$\begin{cases} y_1 = y_1(x_1, x_2) \\ y_2 = y_2(x_1, x_2) \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} dy_1 = \frac{\partial y_1}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial y_1}{\partial x_2} dx_2 \\ dy_2 = \frac{\partial y_2}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial y_2}{\partial x_2} dx_2 \end{cases}$$

次のベクトル  $dx_1, dx_2, dy_1, dy_2$  に対して, (図4参照)

$$\begin{cases} dx_1 = (dx_1, 0) \\ dx_2 = (0, dx_2) \end{cases} \quad \begin{cases} dy_1 = \left(\frac{\partial y_1}{\partial x_1} dx_1, \frac{\partial y_1}{\partial x_2} dx_2\right) \\ dy_2 = \left(\frac{\partial y_2}{\partial x_1} dx_1, \frac{\partial y_2}{\partial x_2} dx_2\right) \end{cases}$$

外積を用いて面積要素  $dx_1 dx_2$  と  $dy_1 dy_2$  は,

$$\begin{aligned} dx_1 dx_2 &= dx_1 \wedge dx_2 = (\mathbf{e}_1 \wedge \mathbf{e}_2) dx_1 dx_2 \\ dy_1 dy_2 &= dy_1 \wedge dy_2 = (\mathbf{e}_1 \wedge \mathbf{e}_2) \left( \frac{\partial y_1}{\partial x_1} \frac{\partial y_2}{\partial x_2} - \frac{\partial y_1}{\partial x_2} \frac{\partial y_2}{\partial x_1} \right) dx_1 dx_2 \\ &= (\mathbf{e}_1 \wedge \mathbf{e}_2) \begin{vmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial x_1} & \frac{\partial y_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial y_2}{\partial x_1} & \frac{\partial y_2}{\partial x_2} \end{vmatrix} dx_1 dx_2 \end{aligned}$$

と表わされる。

したがって、面積要素の拡大率は、次の行列式で表わされる。

$$\frac{\partial(y_1, y_2)}{\partial(x_1, x_2)} \equiv \begin{vmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial x_1} & \frac{\partial y_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial y_2}{\partial x_1} & \frac{\partial y_2}{\partial x_2} \end{vmatrix} \Rightarrow \left| \frac{\partial y_i}{\partial x_j} \right| = (i, j) \text{ element} \quad (8)$$

これをヤコビアン（関数行列式）という。したがって、変数変換は

$$\int dy_1 dy_2 = \int \frac{\partial(y_1, y_2)}{\partial(x_1, x_2)} dx_1 dx_2$$

と表わされる。

以上の計算を、 $(\mathbf{e}_1 \wedge \mathbf{e}_2)$  を省いて外積 $\wedge$ の演算規則

$$\begin{cases} dx_i \wedge dx_j = -dx_j \wedge dx_i \\ dx_i \wedge dx_i = 0 \end{cases}$$

のみを用いて、代数計算で機械的に体積要素の変数変換をしていくことができる。

$$\begin{aligned} dy_1 dy_2 &= dy_1 \wedge dy_2 = \left( \frac{\partial y_1}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial y_1}{\partial x_2} dx_2 \right) \wedge \left( \frac{\partial y_2}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial y_2}{\partial x_2} dx_2 \right) \\ &= \frac{\partial y_1}{\partial x_1} \frac{\partial y_2}{\partial x_2} dx_1 \wedge dx_2 + \frac{\partial y_1}{\partial x_2} \frac{\partial y_2}{\partial x_1} dx_2 \wedge dx_1 = \left( \frac{\partial y_1}{\partial x_1} \frac{\partial y_2}{\partial x_2} - \frac{\partial y_1}{\partial x_2} \frac{\partial y_2}{\partial x_1} \right) dx_1 \wedge dx_2 \\ \therefore dy_1 dy_2 &= \begin{vmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial x_1} & \frac{\partial y_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial y_2}{\partial x_1} & \frac{\partial y_2}{\partial x_2} \end{vmatrix} dx_1 dx_2 \quad (29) \end{aligned}$$

外積の記号 $\wedge$ を省いて、

$$\begin{cases} dx_i dx_j = -dx_j dx_i \\ dx_i dx_i = 0 \end{cases}$$

と表記することもある。

3重積分  $\int dx_1 dx_2 dx_3$  の体積要素  $dx_1 dx_2 dx_3$  についても

$$\int dx_1 dx_2 dx_3 \Rightarrow \int dx_1 \wedge dx_2 \wedge dx_3 \Rightarrow \int dx_1 \wedge dx_2 \wedge dx_3$$

と解釈する。

$$\begin{cases} y_1 = y_1(x_1, x_2, x_3) \\ y_2 = y_2(x_1, x_2, x_3) \\ y_3 = y_3(x_1, x_2, x_3) \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} dy_1 = \frac{\partial y_1}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial y_1}{\partial x_2} dx_2 + \frac{\partial y_1}{\partial x_3} dx_3 \\ dy_2 = \frac{\partial y_2}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial y_2}{\partial x_2} dx_2 + \frac{\partial y_2}{\partial x_3} dx_3 \\ dy_3 = \frac{\partial y_3}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial y_3}{\partial x_2} dx_2 + \frac{\partial y_3}{\partial x_3} dx_3 \end{cases}$$

の変数変換については,

$$\begin{aligned} dy_1 \wedge dy_2 \wedge dy_3 &= \left( \frac{\partial y_1}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial y_1}{\partial x_2} dx_2 + \frac{\partial y_1}{\partial x_3} dx_3 \right) \wedge \left( \frac{\partial y_2}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial y_2}{\partial x_2} dx_2 + \frac{\partial y_2}{\partial x_3} dx_3 \right) \\ &\quad \wedge \left( \frac{\partial y_3}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial y_3}{\partial x_2} dx_2 + \frac{\partial y_3}{\partial x_3} dx_3 \right) \\ &= \dots = \begin{vmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial x_1} & \frac{\partial y_1}{\partial x_2} & \frac{\partial y_1}{\partial x_3} \\ \frac{\partial y_2}{\partial x_1} & \frac{\partial y_2}{\partial x_2} & \frac{\partial y_2}{\partial x_3} \\ \frac{\partial y_3}{\partial x_1} & \frac{\partial y_3}{\partial x_2} & \frac{\partial y_3}{\partial x_3} \end{vmatrix} (dx_1 \wedge dx_2 \wedge dx_3) = \frac{\partial(y_1, y_2, y_3)}{\partial(x_1, x_2, x_3)} dx_1 dx_2 dx_3 \quad (30) \end{aligned}$$

となる。

ヤコビアン

$$\frac{\partial(y_1, y_2, y_3)}{\partial(x_1, x_2, x_3)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial x_1} & \frac{\partial y_1}{\partial x_2} & \frac{\partial y_1}{\partial x_3} \\ \frac{\partial y_2}{\partial x_1} & \frac{\partial y_2}{\partial x_2} & \frac{\partial y_2}{\partial x_3} \\ \frac{\partial y_3}{\partial x_1} & \frac{\partial y_3}{\partial x_2} & \frac{\partial y_3}{\partial x_3} \end{vmatrix} \quad (31)$$

は体積要素の拡大率である。

## (2) 極座標・円柱座標への変数変換

### (i) 2次元極座標 $(\rho, \varphi)$

$$\begin{cases} x = \rho \cos \varphi \\ y = \rho \sin \varphi \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} dx = \frac{\partial x}{\partial \rho} d\rho + \frac{\partial x}{\partial \varphi} d\varphi = \cos \varphi d\rho - \rho \sin \varphi d\varphi \\ dy = \frac{\partial y}{\partial \rho} d\rho + \frac{\partial y}{\partial \varphi} d\varphi = \sin \varphi d\rho + \rho \cos \varphi d\varphi \end{cases}$$

$$\begin{aligned} dx \wedge dy &= (\cos \varphi d\rho - \rho \sin \varphi d\varphi) \wedge (\sin \varphi d\rho + \rho \cos \varphi d\varphi) \\ &= (\rho \cos^2 \varphi) d\rho \wedge d\varphi - (\rho \sin^2 \varphi) d\varphi \wedge d\rho = \rho d\rho \wedge d\varphi \quad (32) \end{aligned}$$