

# ライブラリ理工新数学＝T5 基礎と応用 ベクトル解析 正誤表

Last update: 2007/7/19

## 第1章

p.10, -1.8 平面上にあるので  $\Rightarrow$  平面  $x + y + z = 1$  上にあるので

p.11,  $\frac{d\mathbf{e}_3}{ds^2} = -\tau(s)\mathbf{e}_2(s) \Rightarrow \frac{d\mathbf{e}_3}{ds} = -\tau(s)\mathbf{e}_2(s)$

p.12, [章末問題] 問題 1.10 直線  $x - 1 = y - 2 = z - 3 \Rightarrow$  直線  $\frac{x-1}{2} = y - 2 = \frac{z-3}{2}$

p.12, [章末問題] 問題 1.11  $x^2 + y^2 = 1, x + y + z = 1. \Rightarrow 2x + 2z - 2x^2 - 2xz = 1, x + y + z = 1.$

## 第2章

p.24, 1.7 角速度  $\frac{\pi}{2}$  の回転運動  $\Rightarrow$  角速度 1 の回転運動

p.28, 1.8  $(a + bi + cj)^2 = a^2 - b^2 - c^2 + 2abi + 2ac + 2bcij$   
 $\Rightarrow (a + bi + cj)^2 = a^2 - b^2 - c^2 + 2abi + 2acj + 2bcij$

p.28, 1.10  $(a^2 + b^2 + c^2)^2 = (a^2 - b^2 - c^2)^2 + (2ab)^2 + (2ac)^2 + (2bc)^2$   
 $\Rightarrow (a^2 + b^2 + c^2)^2 = (a^2 - b^2 - c^2)^2 + (2ab)^2 + (2ac)^2$

p.33, -1.2  $\mathbf{G} = {}^t(g_1, g_2, g_3), \mathbf{F}' = \Rightarrow \mathbf{G} = {}^t(g_1, g_2, g_3), \mathbf{G}' =$

p.34, 1.2 ~ 1.7

$$-h_1(y_1, y_2, y_3) = f_2(-x_1, -x_2, -x_3)f_3(-x_1, -x_2, -x_3) - f_3(-x_1, -x_2, -x_3)f_2(-x_1, -x_2, -x_3)$$

$$-h_2(y_1, y_2, y_3) = f_3(-x_1, -x_2, -x_3)f_1(-x_1, -x_2, -x_3) - f_1(-x_1, -x_2, -x_3)f_3(-x_1, -x_2, -x_3)$$

$$-h_3(y_1, y_2, y_3) = f_1(-x_1, -x_2, -x_3)f_2(-x_1, -x_2, -x_3) - f_2(-x_1, -x_2, -x_3)f_1(-x_1, -x_2, -x_3)$$

$$\Rightarrow$$

$$-h_1(y_1, y_2, y_3) = f_2(-x_1, -x_2, -x_3)f_3'(-x_1, -x_2, -x_3) - f_3(-x_1, -x_2, -x_3)f_2'(-x_1, -x_2, -x_3)$$

$$-h_2(y_1, y_2, y_3) = f_3(-x_1, -x_2, -x_3)f_1'(-x_1, -x_2, -x_3) - f_1(-x_1, -x_2, -x_3)f_3'(-x_1, -x_2, -x_3)$$

$$-h_3(y_1, y_2, y_3) = f_1(-x_1, -x_2, -x_3)f_2'(-x_1, -x_2, -x_3) - f_2(-x_1, -x_2, -x_3)f_1'(-x_1, -x_2, -x_3)$$

## 第3章

p.40, -1.6  $\dot{\mathbf{r}} := \frac{d^2\mathbf{r}}{dt^2} \Rightarrow \ddot{\mathbf{r}} := \frac{d^2\mathbf{r}}{dt^2}$

p.43, 1.8  $d\mathbf{r} = r^t(-\sin\theta, \cos\theta, 1), |d\mathbf{r}| = \sqrt{2}rd\theta$  である。

$\Rightarrow d\mathbf{r} = r^t(-\sin\theta, \cos\theta, 1)d\theta, |d\mathbf{r}| = \sqrt{2}rd\theta (r > 0)$  である。

p.45, -1.4  $\int_C f dx = \int_a^b \int_{p(x)}^{q(x)} \left(-\frac{\partial f}{\partial y}\right) dy \Rightarrow \int_C f dx = \int_a^b \left(\int_{p(x)}^{q(x)} \left(-\frac{\partial f}{\partial y}\right) dy\right) dx$

p.45, -1.3, -1.2  $\int_D \frac{\partial g}{\partial x} dx dy \Rightarrow \int_S \frac{\partial g}{\partial x} dx dy$

p.51, -1.2  $x$  座標をパラメータにとり、 $\Rightarrow \cos t$  を改めて  $x$  とおき、

## 第4章

p.55, -1.4 問 1) 上記の曲面の例について、パラメータ表示を与えよ。また、そのおおよその形を描け。

 $\Rightarrow$  上記の曲面の例について、パラメータ表示を与えよ。p.57, 1.5 ろ階数がである。  $\Rightarrow$  ろ階数が 2 である。

p.57, 右下の図  $p \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u} + q \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v} \Rightarrow p \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u} + q \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v}$

p.58, 中程の図 上の  $\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u}$ , 下の  $\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v} \Rightarrow$  上が  $\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v}$ , 下が  $\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u}$

p.60, 1.8 に  $\left. \frac{\partial}{\partial x} \right|_{t=0}$  を作用させると、 $\Rightarrow$  に  $\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0}$  を作用させると、

p.63, 1.8  $J(F)_a = \left( \frac{\partial F}{\partial u}(u_0, v_0, 0), \frac{\partial F}{\partial u}(u_0, v_0, 0), \frac{\partial F}{\partial w}(u_0, v_0, 0) \right)$   
 $\Rightarrow J(F)_a = \left( \frac{\partial F}{\partial u}(u_0, v_0, 0), \frac{\partial F}{\partial v}(u_0, v_0, 0), \frac{\partial F}{\partial w}(u_0, v_0, 0) \right)$

p.63, 1.10 実際、曲面のパラメータ表示について仮定か  
 $\Rightarrow$  実際、曲面のパラメータ表示についての仮定か

p.65, 1.2  $C^1$  級関数  $f, h$  と  $\Rightarrow C^1$  級関数  $g, h$  と

p.65, 1.5  $\frac{\partial g}{\partial x} - \lambda \frac{\partial g}{\partial x} = 0, \frac{\partial g}{\partial y} - \lambda \frac{\partial g}{\partial y} = 0, \frac{\partial g}{\partial z} - \lambda \frac{\partial g}{\partial z} = 0$   
 $\Rightarrow \frac{\partial g}{\partial x} - \lambda \frac{\partial h}{\partial x} = 0, \frac{\partial g}{\partial y} - \lambda \frac{\partial h}{\partial y} = 0, \frac{\partial g}{\partial z} - \lambda \frac{\partial h}{\partial z} = 0$

p.65, 1.14  $\frac{\partial F}{\partial x} = \frac{\partial g}{\partial x} - \lambda \frac{\partial g}{\partial x}, \frac{\partial F}{\partial y} = \frac{\partial g}{\partial y} - \lambda \frac{\partial g}{\partial y}, \frac{\partial F}{\partial z} = \frac{\partial g}{\partial z} - \lambda \frac{\partial g}{\partial z}$   
 $\Rightarrow \frac{\partial F}{\partial x} = \frac{\partial g}{\partial x} - \lambda \frac{\partial h}{\partial x}, \frac{\partial F}{\partial y} = \frac{\partial g}{\partial y} - \lambda \frac{\partial h}{\partial y}, \frac{\partial F}{\partial z} = \frac{\partial g}{\partial z} - \lambda \frac{\partial h}{\partial z}$

## 第5章

p.71, 1.1, 1.2  $J(F) \cdot (\Delta u) \mathbf{e}_1 = (\Delta u) J(F) \mathbf{e}_1 = (\Delta u)^t \left[ \frac{\partial x}{\partial u}, \frac{\partial y}{\partial u} \right], J(F) \cdot (\Delta v) \mathbf{e}_2 = (\Delta v)^t \left[ \frac{\partial x}{\partial v}, \frac{\partial y}{\partial v} \right]$   
 $\Rightarrow J(F) \cdot (\Delta u) \mathbf{e}_1 = (\Delta u) J(F) \mathbf{e}_1 = (\Delta u)^t \left[ \frac{\partial x}{\partial u}, \frac{\partial y}{\partial u} \right], J(F) \cdot (\Delta v) \mathbf{e}_2 = (\Delta v) J(F) \mathbf{e}_2 = (\Delta v)^t \left[ \frac{\partial x}{\partial v}, \frac{\partial y}{\partial v} \right]$

p.72, 1.5 (1.4 の問 (v) の式から従う)  $\Rightarrow$  (1.4 節 p.6 の問 (v) の式から従う)

p.75, 1.8  $\left[ \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial u}, \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial v} \right] = \left[ \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial \tilde{u}}, \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial \tilde{v}} \right] \cdot \begin{bmatrix} \frac{\partial u}{\partial \tilde{u}} & \frac{\partial u}{\partial \tilde{v}} \\ \frac{\partial v}{\partial \tilde{u}} & \frac{\partial v}{\partial \tilde{v}} \end{bmatrix} \Rightarrow \left[ \frac{\partial \tilde{\mathbf{x}}}{\partial \tilde{u}}, \frac{\partial \tilde{\mathbf{x}}}{\partial \tilde{v}} \right] = \left[ \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial u}, \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial v} \right] \cdot \begin{bmatrix} \frac{\partial u}{\partial \tilde{u}} & \frac{\partial u}{\partial \tilde{v}} \\ \frac{\partial v}{\partial \tilde{u}} & \frac{\partial v}{\partial \tilde{v}} \end{bmatrix}$

p.75, 1.11  $\frac{\partial \mathbf{x}}{\partial u} \times \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial v} = \frac{\partial(u, v)}{\partial(\tilde{u}, \tilde{v})} \left( \frac{\partial \tilde{\mathbf{x}}}{\partial \tilde{u}} \times \frac{\partial \tilde{\mathbf{x}}}{\partial \tilde{v}} \right) \Rightarrow \frac{\partial \tilde{\mathbf{x}}}{\partial \tilde{u}} \times \frac{\partial \tilde{\mathbf{x}}}{\partial \tilde{v}} = \frac{\partial(u, v)}{\partial(\tilde{u}, \tilde{v})} \left( \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial u} \times \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial v} \right)$

p.76, 1.5  $\left[ \frac{\partial(y, z)}{\partial(u, v)}, \frac{\partial(z, x)}{\partial(u, v)}, \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \right] \Rightarrow \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial u}(u, v) \times \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial v}(u, v) = {}^t \left[ \frac{\partial(y, z)}{\partial(u, v)}, \frac{\partial(z, x)}{\partial(u, v)}, \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \right]$

p.77, -1.3  $\dots = 2 \int_0^{2\pi} \cos^2 \theta \sin^2 \theta d\theta \int_{S_3} dz \Rightarrow \dots = 2 \int_0^{2\pi} \cos^2 \theta \sin^2 \theta d\theta \int_{-1}^1 dz$

p.80, 1.2  $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2x \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2y \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2x \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2y \end{bmatrix}$

## 第6章

p.84, 1.5  ${}^t \left( \frac{\partial \theta}{\partial y} - \frac{\partial \tilde{f}}{\partial z}, \frac{\partial \tilde{f}}{\partial z} - \frac{\partial \theta}{\partial x}, \dots \right) \Rightarrow {}^t \left( \frac{\partial \theta}{\partial y} - \frac{\partial \tilde{g}}{\partial z}, \frac{\partial \tilde{f}}{\partial z} - \frac{\partial \theta}{\partial x}, \dots \right)$

p.85, 1.4, 1.5  $\dots \int_{C_3} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \int_0^1 x dr = 0, \dots \int_{C_4} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \int_0^{\pi/2} y d\theta = 0$   
 $\Rightarrow \dots \int_{C_3} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \int_0^1 x dr = 0, \dots \int_{C_4} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \int_0^{\pi/2} y d\theta = 0$

p.87, -1.1  $((J(\mathbf{F})\mathbf{p}_0 - {}^t J(\mathbf{F})\mathbf{p}_0) \cdot \mathbf{a}) \cdot \mathbf{b} \Rightarrow ((J(\mathbf{F})\mathbf{p}_0 - {}^t J(\mathbf{F})\mathbf{p}_0)\mathbf{a}) \cdot \mathbf{b}$

p.93, 1.1 1.5 節により  $\Rightarrow$  1.4 節 p.7 の問 (iii) により

p.93, 例題の図 ベクトル  $\mathbf{F}(\mathbf{p})$  は白い円(盤)に  $\mathbf{p}$  の終点で接するのが正しい。

p.93, -1.1 簡単な計算で  $\Rightarrow$  簡単な計算 (p.7 の問 (iii) 参照) で

## 第7章

p.103, 下の図で  $\epsilon \mathbf{e}_1, \epsilon \mathbf{e}_2, \epsilon \mathbf{e}_3 \Rightarrow \epsilon_1 \mathbf{e}_1, \epsilon_2 \mathbf{e}_2, \epsilon_3 \mathbf{e}_3$

p.105, 1.11  $\det J(\mathbf{x}(t, \mathbf{p}))_{\mathbf{p}_0} = \det(I + tJ(\mathbf{F}))_{\mathbf{p}_0} \Rightarrow \det J(\mathbf{x}(t, \mathbf{p}))_{\mathbf{p}_0} = \det(I + tJ(\mathbf{F}))_{\mathbf{p}_0} + o(t) =$

p.105, -1.8  $\Omega : x^2 + y^2 + z^2 = 1 \Rightarrow \Omega : x^2 + y^2 + z^2 \leq 1$

p.106, 1.2  $\cdots = \int_{\Omega} (1 + 2y + 2z) = \Rightarrow \cdots = \int_{\Omega} (2 + 2y + 2z) =$

p.108, 1.7 真磁化  $\Rightarrow$  真磁荷

## 第8章

p.113, 1.2 完全半対称共変テンソル  $\Rightarrow$  完全反対称共変テンソル

p.114, 1.1  $p = 0 \quad f$  関数  $f \in C^\infty(\Omega)$

$\Rightarrow p = 0 \quad f$  関数  $f \in C^\infty(\Omega)$

p.115, 1.9  $A^p(\Omega)$  は  $C^\infty$  上の加群  $\Rightarrow A^p(\Omega)$  は  $C^\infty(\Omega)$  上の加群

p.115, -1.5  $= (f_1 g_3 - f_3 g_2) dy \wedge dz + (f_3 g_1 - f_1 g_3) dz \wedge dx + \cdots$

$\Rightarrow = (f_2 g_3 - f_3 g_2) dy \wedge dz + (f_3 g_1 - f_1 g_3) dz \wedge dx + \cdots$

p.117, -1.1  $-dx \wedge dy \wedge dy \Rightarrow -dx \wedge dz \wedge dy$

p.120 1.10  $\cdots + g_2 df_3 \wedge dx \wedge dy \Rightarrow \cdots + g_2 df_3 \wedge dz \wedge dy$

p.120 1.14,15  $\omega \wedge d\omega' = (f_2 dg_3 - f_3 dg_2) \wedge dy \wedge dz + (f_3 dg_1 - f_1 dg_3) \wedge dz \wedge dx + (f_1 dg_2 - f_2 dg_1) \wedge dx \wedge dy$

$\Rightarrow \omega \wedge d\omega' = (f_3 dg_2 - f_2 dg_3) \wedge dy \wedge dz + (f_1 dg_3 - f_3 dg_1) \wedge dz \wedge dx + (f_2 dg_1 - f_1 dg_2) \wedge dx \wedge dy$

p.120 -1.3  $\cdots + df_3 \wedge dz + f_3 d(dz) \Rightarrow \cdots + (df_3 \wedge dz + f_3 d(dz))$

p.121 1.15 解答 (ii)  $f dy \wedge dz + dz \wedge dx + dx \wedge dy = \cdots \Rightarrow f dy \wedge dz - dz \wedge dx - dx \wedge dy = \cdots$

p.122 1.12 引き戻し  $\phi^* : A^p(\Omega) \rightarrow A^p(U)$  が外積を保つとは、

$\Rightarrow$  引き戻し  $\phi^* : A^p(\Omega) \rightarrow A^p(U)$  ( $p = 0, 1, 2, 3$ ) が外積を保つとは、

p.122 -1.6 (1) で定まっている。  $\Rightarrow$  [1] で定まっている。

p.123 1.5  $\varphi^*(dz) = d(z \cdot \phi) = \cdots \Rightarrow \varphi^*(dz) = d(z \cdot \varphi) = \cdots$

p.127 1.3 したがって、  $\Rightarrow$  したがって、ポアンカレの補題 (8.6 節) により

p.129 1.1  $\text{rot } \mathbf{G} = \left[ -\frac{\partial g_2}{\partial y} - \frac{\partial g_3}{\partial z}, \frac{\partial g_2}{\partial x}, \frac{\partial g_2}{\partial x} \right] \Rightarrow \text{rot } \mathbf{G} = {}^t \left[ -\frac{\partial g_2}{\partial y} - \frac{\partial g_3}{\partial z}, \frac{\partial g_2}{\partial x}, \frac{\partial g_2}{\partial x} \right]$

p.129 1.6  $\text{rot } \mathbf{H} = \left[ \frac{\partial h}{\partial y}, -\frac{\partial h}{\partial x}, 0 \right] \Rightarrow \text{rot } \mathbf{H} = {}^t \left[ \frac{\partial h}{\partial y}, -\frac{\partial h}{\partial x}, 0 \right]$

p.130 1.5 ような関数  $f \Rightarrow$  ような関数  $\phi$

p.133 1.11  $d_{sp} f = \frac{\partial f}{\partial x_1} dx + \frac{\partial f}{\partial x_2} dy + \frac{\partial f}{\partial x_3} dz \Rightarrow d_{sp} f = \frac{\partial f}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial f}{\partial x_2} dx_2 + \frac{\partial f}{\partial x_3} dx_3$

p.137 1.10  $\cdots = \cos \frac{\theta}{2} + \left( \sin \frac{\theta}{2} b \right) i + \left( \sin \frac{\theta}{2} c \right) j + \left( \sin \frac{\theta}{2} d \right) k$

$\Rightarrow \cdots = \cos \frac{\theta}{2} + \left( b \sin \frac{\theta}{2} \right) i + \left( c \sin \frac{\theta}{2} \right) j + \left( d \sin \frac{\theta}{2} \right) k$

## 問・章末問題 正解

章末問題 1.1 (i)  $x + 2y + 3z = 6 \Rightarrow \frac{x-1}{1} = \frac{y-1}{2} = \frac{z-1}{3}$

章末問題 1.2  $x + y + z = 3 \Rightarrow$  (i)  $x + y + z = 3$ , (ii)  $-x - 2y + z = -2$ , (iii)  $x - y + z = 5$

章末問題 1.9 (ii)  $5/\sqrt{14} \Rightarrow$  (ii)  $5/\sqrt{3}$

2.1 節 問 (iii)  ${}^t[y - z, x - z, x - y] e^{xy - yz + zx} \Rightarrow {}^t[y + z, x - z, x - y] e^{xy - yz + zx}$

2.5 節 問 (iii)  $\operatorname{div} \mathbf{F} = ye^{yz} + ze^{zx} + xe^{xy} \Rightarrow \operatorname{div} \mathbf{F} = ye^{xy} + ze^{yz} + xe^{zx}$

章末問題 2.1 (ii)  $\cdots = \pm\sqrt{4-x} \frac{\partial f}{\partial x} \Rightarrow \cdots = \pm 2\sqrt{4-x} \frac{\partial f}{\partial x}$

章末問題 2.2  $\frac{d}{dt}g(\mathbf{r}(t)) = e^{x+y}(\cos(xy) - y \sin(xy)) + 2te^{x+y}(\cos(xy) - x \sin(xy)) \Rightarrow \frac{d}{dt}g(\mathbf{r}(t)) = e^{x+y}(\cos(xy) - y \sin(xy)) + 2te^{x+y}(\cos(xy) - x \sin(xy))|_{x=t, y=t^2} = e^{t+t^2}((1+2t)\cos t^3 - 3t^2 \sin t^3)$

章末問題 3.6 (i)  $-\frac{3}{2} \Rightarrow -\frac{2}{3}$

章末問題 4.2  $(\cdots, 0 \leq \varphi \leq 2\pi) \Rightarrow (\cdots, 0 \leq \theta \leq 2\pi)$

章末問題 4.4  $(2, 2, 16) \Rightarrow (2, \frac{1}{2}, \frac{19}{4})$

章末問題 4.5 a)  $F'(a, b, c) \Rightarrow J(F)_{(a,b,c)}$

章末問題 5.5  $(\sqrt{2} + \log|r + \sqrt{1+r^2}|)\pi \Rightarrow (\sqrt{2} + \log(1 + \sqrt{2}))\pi$

章末問題 5.6 (ii)  $\frac{7}{3}\pi \Rightarrow \frac{15}{2}\pi$

章末問題 5.7  $\frac{\pi}{5}a^2c \Rightarrow \frac{2\pi}{5}a^3bc$

章末問題 6.3 (ii)  $-4\pi \Rightarrow -16\pi$