

三重積分の演習

桂田 祐史

2006 年 11 月 2 日

1. 教科書 p.26 の問題 2 の (1), (2) を解け。

これは解答をまるまる公開できないので、ヒントだけ。いずれも通常の極座標を使って変数変換して計算します。授業の記号を使うと、(1) の積分範囲は $D = \{(r, \theta, \phi); 0 \leq r \leq 1, 0 \leq \theta \leq \pi/2, 0 \leq \phi \leq \pi/2\}$, (2) の積分範囲は $D = \{(r, \theta, \phi); 0 \leq r \leq 1, 0 \leq \theta \leq \pi, 0 \leq \phi \leq 2\pi\}$. 分からなかったら気軽に質問してください。

2. a, b, c を正の定数とするとき、

$$\Omega = \left\{ (x, y, z); \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} \leq 1 \right\}$$

とおく。この体積を求めるために

$$\frac{x}{a} = r \sin \theta \cos \phi, \quad \frac{y}{b} = r \sin \theta \sin \phi, \quad \frac{z}{c} = r \cos \theta$$

という変数変換を行う。

(1) ヤコビアン $\frac{\partial(x, y, z)}{\partial(r, \theta, \phi)}$ を求めよ。(2) Ω の体積を求めよ。(3) 次の各集合に対応する r, θ, ϕ の範囲を求めよ。 $\Omega_1 = \{(x, y, z) \in \Omega; z \geq 0\}$, $\Omega_2 = \{(x, y, z) \in \Omega; y \geq 0\}$, $\Omega_3 = \{(x, y, z) \in \Omega; x \geq 0\}$, $\Omega_4 = \{(x, y, z) \in \Omega; x \geq 0, y \geq 0, z \geq 0\}$.

解答 (1) まず、

$$x = ar \sin \theta \cos \phi, \quad y = br \sin \theta \sin \phi, \quad z = cr \cos \theta$$

であるから、ヤコビ行列は

$$\begin{pmatrix} x_r & x_\theta & x_\phi \\ y_r & y_\theta & y_\phi \\ z_r & z_\theta & z_\phi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \sin \theta \cos \phi & ar \cos \theta \cos \phi & -ar \sin \theta \sin \phi \\ b \sin \theta \sin \phi & br \cos \theta \sin \phi & br \sin \theta \cos \phi \\ c \cos \theta & -cr \sin \theta & 0 \end{pmatrix}.$$

ヤコビアンはこの行列の行列式で

$$\begin{aligned} \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(r, \theta, \phi)} &= \det \begin{pmatrix} x_r & x_\theta & x_\phi \\ y_r & y_\theta & y_\phi \\ z_r & z_\theta & z_\phi \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} a \sin \theta \cos \phi & ar \cos \theta \cos \phi & -ar \sin \theta \sin \phi \\ b \sin \theta \sin \phi & br \cos \theta \sin \phi & br \sin \theta \cos \phi \\ c \cos \theta & -cr \sin \theta & 0 \end{pmatrix} \\ &= abc \det \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \phi & r \cos \theta \cos \phi & -r \sin \theta \sin \phi \\ \sin \theta \sin \phi & r \cos \theta \sin \phi & r \sin \theta \cos \phi \\ \cos \theta & -r \sin \theta & 0 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

最後の \det は通常の極座標変換のヤコビアンと同じ式であるから、値は $r^2 \sin \theta$ 。ゆえに

$$\frac{\partial(x, y, z)}{\partial(r, \theta, \phi)} = abc r^2 \sin \theta.$$

(2) (楕円で似たことをやったが)

$$\begin{aligned} (x, y, z) \in \Omega &\iff \left(\frac{x}{a}\right)^2 + \left(\frac{y}{b}\right)^2 + \left(\frac{z}{c}\right)^2 \leq 1 \\ &\iff (r \sin \theta \cos \phi)^2 + (r \sin \theta \sin \phi)^2 + (r \cos \theta)^2 \leq 1 \\ &\iff r^2 \leq 1 \end{aligned}$$

であるから、通常の r, θ, ϕ の条件 ($r \geq 0, 0 \leq \theta \leq \pi, 0 \leq \phi \leq 2\pi$) に新たに加わるのは $|r| \leq 1$ だけである。よって、 Ω に対応するのは

$$D := \{(r, \theta, \phi); 0 \leq r \leq 1, 0 \leq \theta \leq \pi, 0 \leq \phi \leq 2\pi\}.$$

また (1) の結果から、

$$dx dy dz = |abc r^2 \sin \theta| dr d\theta d\phi = abc r^2 \sin \theta dr d\theta d\phi.$$

ゆえに

$$\begin{aligned} m_3(\Omega) &= \iiint_{\Omega} dx dy dz = \iiint_D 1 \cdot abc r^2 \sin \theta dr d\theta d\phi = \int_0^1 \left(\int_0^{\pi} \left(\int_0^{2\pi} abc r^2 \sin \theta d\phi \right) d\theta \right) dr \\ &= abc \int_0^1 r^2 dr \int_0^{\pi} \sin \theta d\theta \int_0^{2\pi} d\phi = abc \cdot \frac{1}{3} \cdot 2 \cdot 2\pi = \frac{4}{3} \pi abc. \end{aligned}$$

余談であるが、 $a = b = c = R$ とすると、よく知っている球の体積 $\frac{4}{3} \pi R^3$ に一致する (当然)。

(3) $z \geq 0$ に対応するのは $0 \leq \theta \leq \pi/2$ である¹。ゆえに Ω_1 に対応するのは

$$D_1 := \{(r, \theta, \phi); 0 \leq r \leq 1, 0 \leq \theta \leq \pi/2, 0 \leq \phi \leq 2\pi\}.$$

$y \geq 0$ に対応するのは $0 \leq \phi \leq \pi$ である²。ゆえに Ω_2 に対応するのは

$$D_2 := \{(r, \theta, \phi); 0 \leq r \leq 1, 0 \leq \theta \leq \pi, 0 \leq \phi \leq \pi\}.$$

$x \geq 0$ に対応するのは、 $0 \leq \phi \leq \pi/2$ または $3\pi/2 \leq \phi \leq 2\pi$ である³。ゆえに Ω_3 に対応するのは

$$D_3 := \{(r, \theta, \phi); 0 \leq r \leq 1, 0 \leq \theta \leq \pi, \phi \in [0, \pi/2] \cup [3\pi/2, 2\pi]\}.$$

あるいは (通常と違って ϕ を 0 から測ることをやめて)

$$D'_3 = \{(r, \theta, \phi); 0 \leq r \leq 1, 0 \leq \theta \leq \pi, -\pi/2 \leq \phi \leq \pi/2\}.$$

Ω_4 は $\Omega_1, \Omega_2, \Omega_3$ の共通部分であるから、

$$D_4 := \{(r, \theta, \phi); 0 \leq r \leq 1, 0 \leq \theta \leq \pi/2, 0 \leq \phi \leq \pi/2\}$$

が対応する。

$$\text{なお、} m_3(\Omega_1) = m_3(\Omega_2) = m_3(\Omega_3) = \frac{1}{2} \cdot \frac{4}{3} \pi abc = \frac{2}{3} \pi abc, m(\Omega_4) = \frac{1}{8} \cdot \frac{4}{3} \pi abc = \frac{1}{6} \pi abc.$$

¹厳密にいうと、原点 ($r = 0$) を除いて考えると $z \geq 0 \iff r \cos \theta \geq 0 \iff \cos \theta \geq 0 \iff 0 \leq \theta \leq \pi/2$.

²厳密にいうと、原点や z 軸 ($\theta = 0, \pi$) を除いて考えると $y \geq 0 \iff r \sin \theta \sin \phi \geq 0 \iff \sin \phi \geq 0 \iff 0 \leq \phi \leq \pi$.

³厳密にいうと、原点や z 軸 ($\theta = 0, \pi$) を除いて考えると $x \geq 0 \iff r \sin \theta \cos \phi \geq 0 \iff \cos \phi \geq 0 \iff 0 \leq \phi \leq \pi/2$ または $3\pi/2 \leq \phi \leq 2\pi$.