

I (x, y, z) が

$$\begin{cases} x - 2y + z + 1 = 0 \\ x + y - z - 2 = 0 \end{cases} \quad (1)$$

を動くとき

$$f(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2$$

の極値を求めましょう。可能ならば最小値を求めましょう。

解答 制約条件 (1) を x, y について解くと

$$\begin{cases} x - 2y = -z - 1 \\ x + y = z + 2 \end{cases}$$

から

$$\begin{aligned} x &= \frac{\begin{vmatrix} -z-1 & -2 \\ z+2 & 1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & -2 \\ 1 & 1 \end{vmatrix}} \\ &= \frac{1}{3} \{(-z-1) + 2(z+2)\} = \frac{1}{3}(z+3) \\ y &= \frac{\begin{vmatrix} 1 & -z-1 \\ 1 & z+2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & -2 \\ 1 & 1 \end{vmatrix}} \\ &= \frac{1}{3} \{(z+2) + (z+1)\} = \frac{1}{3}(2z+3) \end{aligned}$$

となるので、制約条件は直線で

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} z+3 \\ 2z+3 \\ z \end{pmatrix} = \frac{z}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

とパラメータ表示されます。直線上の点 (x, y, z) に対して

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \perp \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

となる条件は

$$1 \cdot (z+3) + 2(2z+3) + 3 \cdot z = 0$$

となります。これを解いて $z = -\frac{14}{9}$ となりますから条件を満たす点は

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = -\frac{3}{14} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{14} \begin{pmatrix} 11 \\ 8 \\ -9 \end{pmatrix}$$

となります。従って最小値は

$$\frac{1}{14^2} (11^2 + 8^2 + 9^2) = \frac{133}{113}$$

であることが分かります。

II 以下の制約条件付き極値問題を考えます。停留点を求めましょう。

(1)

$$\begin{cases} g_1(x, y, z) = y^2 + z^2 - 1 = 0 \\ g_2(x, y, z) = xz - 3 = 0 \end{cases}$$

の下で $w = f(x, y, z) = yz + zx$

(2)

$$\begin{cases} g_1(x, y, z) = 3x + y + z - 5 = 0 \\ g_2(x, y, z) = x + y + z - 1 = 0 \end{cases}$$

の下で $w = f(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2$

(3)

$$\begin{cases} g_1(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 - 1 = 0 \\ g_2(x, y, z) = y = 0 \end{cases}$$

の下で $w = f(x, y, z) = x + y + z^2$

解答 (1)

$$\nabla(g_1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 2y \\ 2z \end{pmatrix}, \quad \nabla(g_2) = \begin{pmatrix} z \\ 0 \\ x \end{pmatrix}, \quad \nabla(f) = \begin{pmatrix} z \\ z \\ x+y \end{pmatrix}$$

と計算されます. (x, y, z) で極大または極小であるとすると

$$\begin{cases} \begin{pmatrix} z \\ z \\ x+y \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 0 \\ 2y \\ 2z \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} z \\ 0 \\ x \end{pmatrix} = \vec{0} & \dots\dots(1) \\ y^2 + z^2 - 1 = 0 & \dots\dots(2) \\ xz - 3 = 0 & \dots\dots(3) \end{cases}$$

を満たす $\lambda, \mu \in \mathbf{R}$ が存在します. (1) の第 1 成分から

$$z(1 + \mu) = 0$$

が成立しますが, (3) から $z \neq 0$ が分かれますから $\mu = -1$ が必要であることが従います. このとき (1) の第 2, 第 3 成分から

$$\begin{cases} z + 2\lambda y = 0 & \dots\dots(4) \\ y + 2\lambda z = 0 & \dots\dots(5) \end{cases}$$

が分かれます. (4)+(5) から

$$(y+z)(2\lambda+1) = 0 \quad \text{すなわち} \quad y+z = 0 \quad \text{OR} \quad 2\lambda+1$$

となります.

(i) $y+z=0$ のとき(2) から

$$(y, z) = \left(\pm \frac{\sqrt{2}}{2}, \mp \frac{\sqrt{2}}{2} \right)$$

となります. このときさらに (3) から $x = \pm 3\sqrt{2}$ となります. 未定乗数 λ は (4) から $\lambda = \frac{1}{2}$ であることが分かれます. 以上でこの場合, 停留点は

$$(x, y, z, \lambda, \mu) = \left(\pm 3\sqrt{2}, \pm \frac{\sqrt{2}}{2}, \pm \frac{\sqrt{2}}{2}, \frac{1}{2}, -1 \right) \\ \text{(復号同順)}$$

であることが分かれます.

(ii) $2\lambda+1=0$ のとき $\lambda = -\frac{1}{2}$ となります. このとき (1) の第 2 成分から $y = z$ となります. (2) から

$$(y, z) = \left(\pm \frac{\sqrt{2}}{2}, \pm \frac{\sqrt{2}}{2} \right)$$

であることが従います. さらに (3) から $x = \pm 3\sqrt{2}$ を得ます. 以上でこの場合, 停留点は

$$(x, y, z, \lambda, \mu) = \left(\pm 3\sqrt{2}, \pm \frac{\sqrt{2}}{2}, \pm \frac{\sqrt{2}}{2}, -\frac{1}{2}, -1 \right) \\ \text{(復号同順)}$$

であることが分かれます.

(2)

$$\nabla(g_1) = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \nabla(g_2) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \nabla(f) = \begin{pmatrix} 2x \\ 2y \\ 2z \end{pmatrix}$$

と計算されます. (x, y, z) で極大または極小であるとすると

$$\begin{cases} \begin{pmatrix} 2x \\ 2y \\ 2z \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \vec{0} & \dots\dots(1) \\ 3x + y + z - 5 = 0 & \dots\dots(2) \\ x + y + z - 1 = 0 & \dots\dots(3) \end{cases}$$

を満たす $\lambda, \mu \in \mathbf{R}$ が存在します. (1) を

$$\begin{pmatrix} x & 3 & 1 \\ y & 1 & 1 \\ z & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \end{pmatrix} = \vec{0}$$

と考えると $\begin{pmatrix} 2 \\ \lambda \\ \mu \end{pmatrix} \neq \vec{0}$ から

$$0 = \begin{vmatrix} x & 3 & 1 \\ y & 1 & 1 \\ z & 1 & 1 \end{vmatrix} = 2(z-y) \dots\dots(4)$$

が従います. (4) を (2),(3) に代入すると

$$\begin{cases} 3x + 2y = 5 \\ x + 2y = 1 \end{cases}$$

を得ますが, これを解くと $x = 2, y = -\frac{1}{2}$ となります. そして $z = y = -\frac{1}{2}$ となります. (1) の第 1 成分, 第 2 成分に代入して

$$\begin{cases} 4 + 3\lambda + \mu = 0 \\ -1 + \lambda + \mu = 0 \end{cases}$$

となりますが, これから $\lambda = -\frac{5}{2}, \mu = \frac{7}{2}$ となります. 以上で停留点は

$$(x, y, z, \lambda, \mu) = \left(2, -\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, -\frac{5}{2}, \frac{7}{2} \right)$$

となります.

(3)

$$\nabla(g_1) = \begin{pmatrix} 2x \\ 2y \\ 2z \end{pmatrix}, \quad \nabla(g_2) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \nabla(f) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2z \end{pmatrix}$$

と計算されます. (x, y, z) で極大または極小であるとすると

$$\begin{cases} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2z \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 2x \\ 2y \\ 2z \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \vec{0} & \dots\dots(1) \\ x^2 + y^2 + z^2 - 1 = 0 & \dots\dots(2) \\ y = 0 & \dots\dots(3) \end{cases}$$

を満たす $\lambda, \mu \in \mathbf{R}$ が存在します. (1) の第 1 成分に (3) の $y = 0$ を代入すると

$$1 + \mu = 0 \quad \text{従って} \quad \mu = -1$$

が必要であることが分かります. このとき (1) の第 2 成分から

$$z(\lambda + 1) = 0 \quad \text{すなわち} \quad z = 0 \quad \text{または} \quad \lambda = -1$$

であることが分かります.

(i) $z = 0$ のとき (2) に $y = z = 0$ を代入すると $x = \pm 1$ となります. このとき (1) の第 1 成分から

$$\lambda = \mp \frac{1}{2}$$

となります. 以上でこの場合, 停留点は

$$(x, y, z, \lambda, \mu) = (\pm 1, 0, 0, \mp \frac{1}{2}, -1) \quad (\text{復号同順})$$

であることが分かります.

(ii) $\lambda = -1$ のとき (1) の第 1 成分から $x = \frac{1}{2}$ となります. このとき (2) に代入すると $z = \pm \frac{\sqrt{3}}{2}$ となります. 以上でこの場合, 停留点は

$$(x, y, z, \lambda, \mu) = (\frac{1}{2}, 0, \pm \frac{\sqrt{3}}{2}, -1, -1) \quad (\text{復号同順})$$

であることが分かります.

III 以下の曲線の P_0 における接線の方向ベクトルを求めましょう.

(1)

$$\begin{cases} g_1(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 = 0 \\ g_2(x, y, z) = x - y + 2z = 0 \end{cases}$$

at $P_0(-\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}})$.

(2)

$$\begin{cases} g_1(x, y, z) = x^2 - y^2 - z^2 - 1 = 0 \\ g_2(x, y, z) = x + y + z = 0 \end{cases}$$

at $P_0(\frac{2}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}})$.

解答 (1)

$$\nabla(g_1) = \begin{pmatrix} 2x \\ 2y \\ 2z \end{pmatrix} \quad \text{従って} \quad \nabla(g_1)(P_0) = \begin{pmatrix} -\frac{2}{\sqrt{3}} \\ \frac{2}{\sqrt{3}} \\ \frac{2}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}, \quad \nabla(g_2) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

である. P_0 における接線方向を $\begin{pmatrix} p \\ q \\ r \end{pmatrix}$ とすると

$$\left(\nabla(g_1)(P_0), \begin{pmatrix} p \\ q \\ r \end{pmatrix} \right) = -\frac{2}{\sqrt{3}}(p - q - r) = 0 \dots \dots (1)$$

$$\left(\nabla(g_2)(P_0), \begin{pmatrix} p \\ q \\ r \end{pmatrix} \right) = p - q + 2r = 0 \dots \dots (2)$$

が成立します. 従って (1) かつ (2) すなわち

$$\begin{cases} p - q - r = 0 \dots \dots (1)' \\ p - q + 2r = 0 \dots \dots (2)' \end{cases}$$

を解くと $r = 0$, $p = q$ となりますから

$$\begin{pmatrix} p \\ q \\ r \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} q \\ q \\ 0 \end{pmatrix} = q \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

が接線方向です.

(2)

$$\nabla(g_1) = \begin{pmatrix} 2x \\ -2y \\ -2z \end{pmatrix} \quad \text{従って} \quad \nabla(g_1)(P_0) = \begin{pmatrix} \frac{4}{\sqrt{2}} \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix}, \quad \nabla(g_2) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

である. P_0 における接線方向を $\begin{pmatrix} p \\ q \\ r \end{pmatrix}$ とすると

$$\left(\nabla(g_1)(P_0), \begin{pmatrix} p \\ q \\ r \end{pmatrix} \right) = \frac{2}{\sqrt{2}}(2p - q - r) = 0 \dots \dots (1)$$

$$\left(\nabla(g_2)(P_0), \begin{pmatrix} p \\ q \\ r \end{pmatrix} \right) = p + q + r = 0 \dots \dots (2)$$

が成立します. 従って (1) かつ (2) すなわち

$$\begin{cases} 2p - q - r = 0 \dots \dots (1)' \\ p + q + r = 0 \dots \dots (2)' \end{cases}$$

を解くと $p = 0$, $q = -r$ となりますから

$$\begin{pmatrix} p \\ q \\ r \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -r \\ r \end{pmatrix} = r \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

が接線方向です.