

$$1. (1) \operatorname{div} \mathbf{V} = -2(x+y+z), \operatorname{rot} \mathbf{V} = 2 \begin{pmatrix} y-z \\ z-x \\ x-y \end{pmatrix}.$$

$$(2) \operatorname{grad}(f)(p) = \begin{pmatrix} y+z \\ z+x \\ x+y \end{pmatrix} = \mathbf{0} \text{ とすると } p = (0, 0, 0).$$

$$(3) \operatorname{div}(\operatorname{grad}(g)) = \Delta g = -(a^2 + b^2 + c^2) \sin(ax + by + cz).$$

$$(4) \operatorname{rot}(\operatorname{grad}(h)) = \begin{pmatrix} \partial_y(\partial_z h) - \partial_z(\partial_y h) \\ \partial_z(\partial_x h) - \partial_x(\partial_z h) \\ \partial_x(\partial_y h) - \partial_y(\partial_x h) \end{pmatrix} = \mathbf{0}. \text{ ただし } h \text{ が } C^\infty \text{ 級なので偏微分の順序交換ができることを用いた.}$$

$$(5) D\varphi(\mathbf{0}) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \text{ の階数は } 1 \text{ だから, } \varphi \text{ は平面 } z=1 \text{ の } (0, 0, 1) \text{ のまわりの局所座標ではない.}$$

$$2. (1) \operatorname{grad}(f)(p) = 2 \begin{pmatrix} x \\ y \\ 4z \end{pmatrix} = \mathbf{0} \text{ とすると } p = (0, 0, 0).$$

(2) $f(1, 0, 0) = 1$ だから $(1, 0, 0) \in S$, よって $S \neq \emptyset$. また $f(0, 0, 0) = 0 \neq 1$ だから $(0, 0, 0) \notin S$ であり, (1) と合わせると, S 上 $\operatorname{grad}(f) \neq \mathbf{0}$ であることがわかる. よって S は曲面である.

(3) $T_p S$ は $\operatorname{grad}(f)(p) = 2 \begin{pmatrix} a \\ b \\ 4c \end{pmatrix}$ に直交する平面だから, $ax + by + 4cz = 0$ で表される.

(4) $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \in T_p^\perp S$ とすると, (3) より $k \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ 4c \end{pmatrix}$ をみたく $k \in \mathbb{R}$ が存在する. $p \in S$ より $a^2 + b^2 + 4c^2 = 1$ だから

$$k^2 + (-k)^2 + 4(k/2)^2 = 1, \text{ よって } k = \pm \frac{1}{\sqrt{3}}. \text{ 従って } p = \pm \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{2\sqrt{3}} \right).$$

(5) \mathbf{V} は $\Omega = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 + 4z^2 \leq 1\}$ 上定義される. S の向きに注意すると, Gauss の発散定理から

$$\int_S \mathbf{V} \cdot d\mathbf{S} = \int_\Omega \operatorname{div} \mathbf{V} \, dx dy dz = 3 \int_\Omega dx dy dz = 3 \cdot (\Omega \text{ の体積}).$$

$B^3 = \{\mathbf{u} \in \mathbb{R}^3 \mid |\mathbf{u}| \leq 1\}$ とおくと, Ω は線形変換 $(x, y, z) \mapsto (x, y, z/2)$ による B^3 の像である. よって Ω の体積 $= \frac{1}{2} (B^3 \text{ の体積}) = \frac{1}{2} \cdot \frac{4\pi}{3} = \frac{2\pi}{3}$, 従って $\int_S \mathbf{V} \cdot d\mathbf{S} = 2\pi$.

3. (1) $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ を $f(x, y, z) := y^2 + z^2$ で定義すると $S = f^{-1}(1)$. $f(0, 1, 0) = 1$ だから $(0, 1, 0) \in S$, よって $S \neq \emptyset$.

$\operatorname{grad}(f)(p) = 2 \begin{pmatrix} 0 \\ y \\ z \end{pmatrix} = \mathbf{0}$ とすると $p = (x, 0, 0)$ ($x \in \mathbb{R}$) だが, $f(x, 0, 0) = 0 \neq 1$ だから $(x, 0, 0) \notin S$, よって S 上 $\operatorname{grad}(f) \neq \mathbf{0}$. 従って S は曲面である.

(2) $T_p^\perp S$ の基底として $\operatorname{grad}(f)(p)$ を取れることから, $\mathbf{n} = \pm \frac{\operatorname{grad}(f)}{|\operatorname{grad}(f)|} = \pm \frac{1}{\sqrt{y^2 + z^2}} \begin{pmatrix} 0 \\ y \\ z \end{pmatrix} = \pm \begin{pmatrix} 0 \\ y \\ z \end{pmatrix}$. ここで S 上

$y^2 + z^2 = 1$ であることを用いた. $\mathbf{n}(0, 1, 0) = -\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ となるよう符号を取れば, 求める向きは $\mathbf{n}(x, y, z) = -\begin{pmatrix} 0 \\ y \\ z \end{pmatrix}$.

(3) $\partial_\pm S' := \{(\pm 1, y, z) \in S\}$ とおけば $\partial S' = \partial_+ S' \cup \partial_- S'$ (図 1 左を参照). (2) の \mathbf{n} が $\partial_\pm S'$ に導く向きは, それぞ

れ $l_{\pm}(t) := \begin{pmatrix} \pm 1 \\ \cos(\pm t) \\ \sin(\pm t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \pm 1 \\ \cos t \\ \pm \sin t \end{pmatrix}$ で表せることがわかる. Stokes の定理から

$$\begin{aligned} \int_{S'} \operatorname{rot} \mathbf{V} \cdot d\mathbf{S} &= \int_{\partial_+ S'} \mathbf{V} \cdot d\mathbf{l}_+ + \int_{\partial_- S'} \mathbf{V} \cdot d\mathbf{l}_- \\ &= \int_0^{2\pi} \begin{pmatrix} 0 \\ -1^3 \cdot \sin t \\ 1^3 \cdot \cos t \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ -\sin t \\ \cos t \end{pmatrix} dt + \int_0^{2\pi} \begin{pmatrix} 0 \\ -(-1)^3 \cdot (-\sin t) \\ (-1)^3 \cdot \cos t \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ -\sin t \\ -\cos t \end{pmatrix} dt \\ &= 2 \int_0^{2\pi} dt = 4\pi. \end{aligned}$$

4. (1) $\operatorname{rot} \mathbf{V} = \mathbf{0}$. (詳細略)

(2) $D_i^\circ := \{(x, y, i) \in D_i \mid x^2 + y^2 < 1\}$ とおく. 条件 (ii) より $S' := S \setminus (\cup_{i=1}^k D_i^\circ)$ は境界つきコンパクト曲面で,

$L_k := \partial D_k$ とおくと $\partial S' = L \cup (\cup_{i=1}^k L_i)$ (図 1 右を参照). 条件 (iii) と \mathbf{n} の連続性から L_i 上 $\mathbf{n} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ (-1)^i \end{pmatrix}$. よつ

て \mathbf{n} が L_i に導く向きは $l_i(t) := \begin{pmatrix} \cos t \\ (-1)^{i+1} \sin t \\ i \end{pmatrix}$ で表せることがわかる. 条件 (i) より $S' \subset \Omega$ であり, \mathbf{V} は Ω 上で定義されるから, Stokes の定理より

$$\int_S \operatorname{rot} \mathbf{V} \cdot d\mathbf{S} = \int_L \mathbf{V} \cdot d\mathbf{l} + \sum_{i=1}^k \int_{L_i} \mathbf{V} \cdot d\mathbf{l}_i.$$

(1) より左辺は 0. また

$$\int_{L_i} \mathbf{V} \cdot d\mathbf{l}_i = \int_0^{2\pi} \frac{1}{\sqrt{\cos^2 t + \sin^2 t}} \begin{pmatrix} (-1)^i \sin t \\ \cos t \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -\sin t \\ (-1)^{i+1} \cos t \\ 0 \end{pmatrix} dt = 2\pi \cdot (-1)^{i+1}.$$

よつて

$$\int_L \mathbf{V} \cdot d\mathbf{l} = \sum_{i=1}^k 2\pi \cdot (-1)^i = \begin{cases} -2\pi & (k \text{ が奇数のとき}) \\ 0 & (k \text{ が偶数のとき}) \end{cases}$$

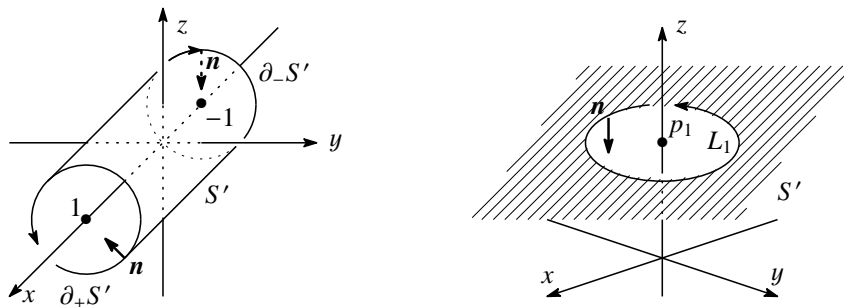


図 1 問 3. の S' と問 4. の S' の (p_1 付近での) 境界の向き