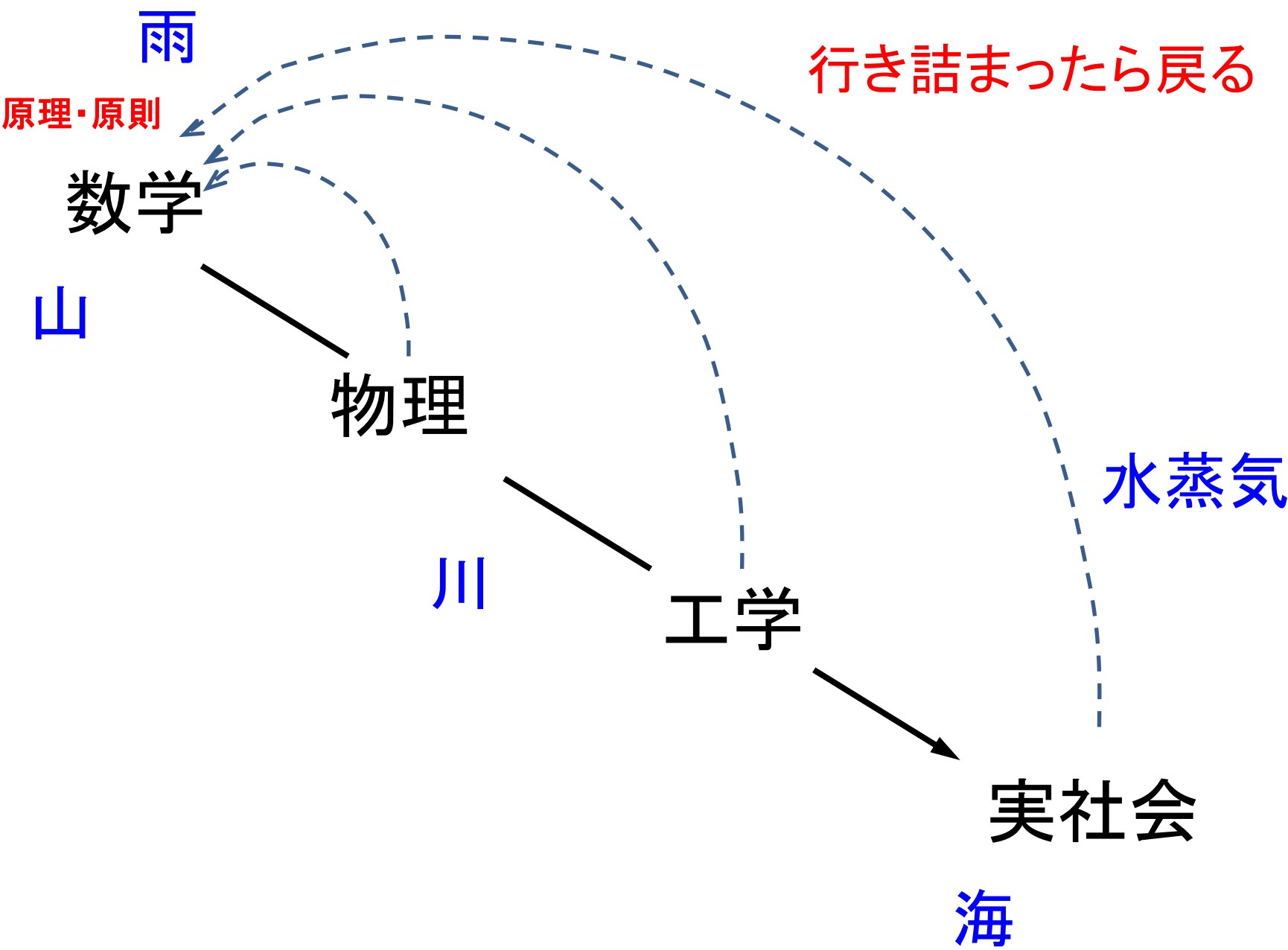


# とんでもなく面白い 仕事に役立つ数学

(著者: 西成活裕 発行: 角川ソフィア文庫)

キーワード: 「アタリ」をつける



穴ぼこが開いていたら、その穴ぼこをとおして見ると全体を見渡せる

$$f(\alpha) = \frac{1}{2\pi i} \oint \frac{f(z)}{z - \alpha} dz$$

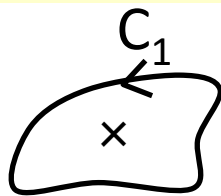
## コーシーの積分公式

穴の向こうの景色はきれいだな



$$\int_c f(z) dz = \int_c \frac{1}{z - \alpha} dz = 2\pi i$$

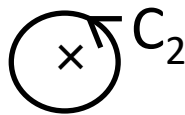
← 特異点  $\alpha$  に  
情報がある



$$\int_{C_1} f(z) dz$$

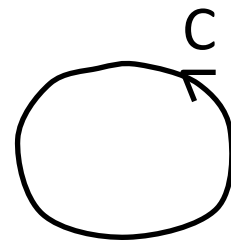
||

$$\int_c f(z) dz = 0$$

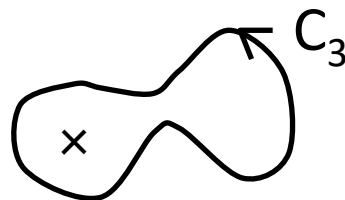


$$\int_{C_2} f(z) dz$$

||

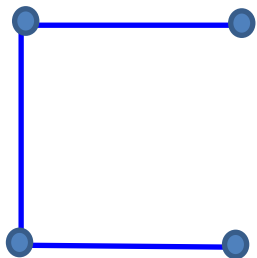


× 特異点

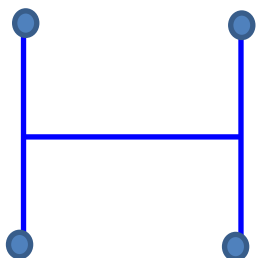


$$\int_{C_3} f(z) dz$$

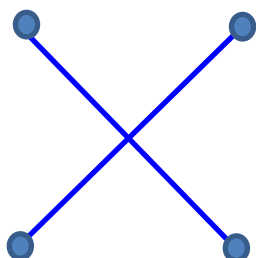
下記の4点を結ぶ最短ルートは？



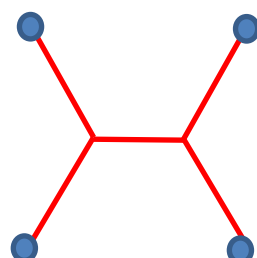
A



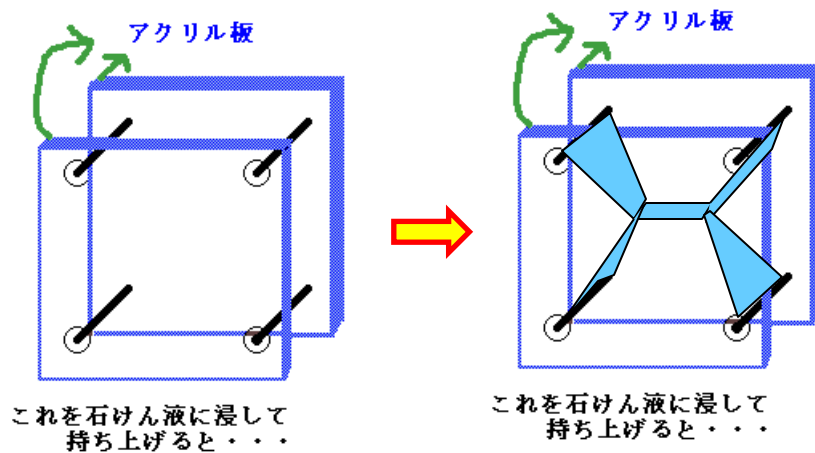
B



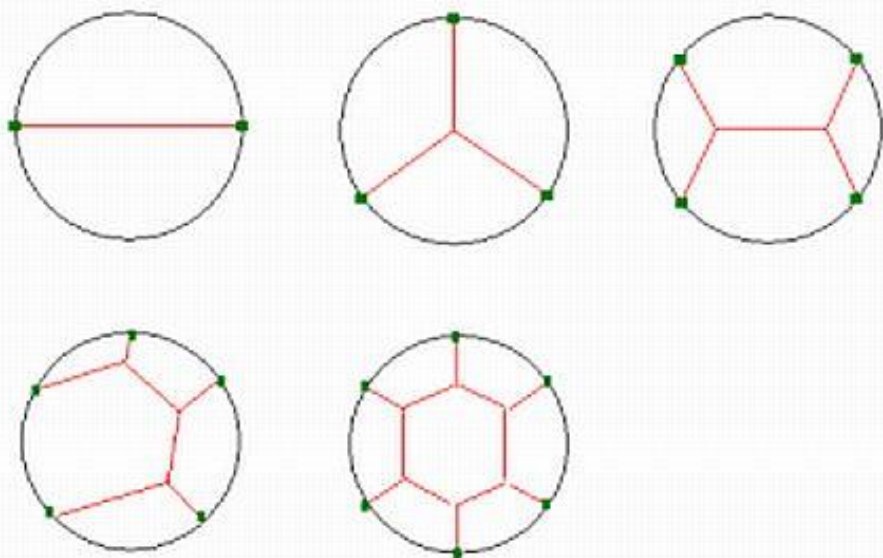
C



D

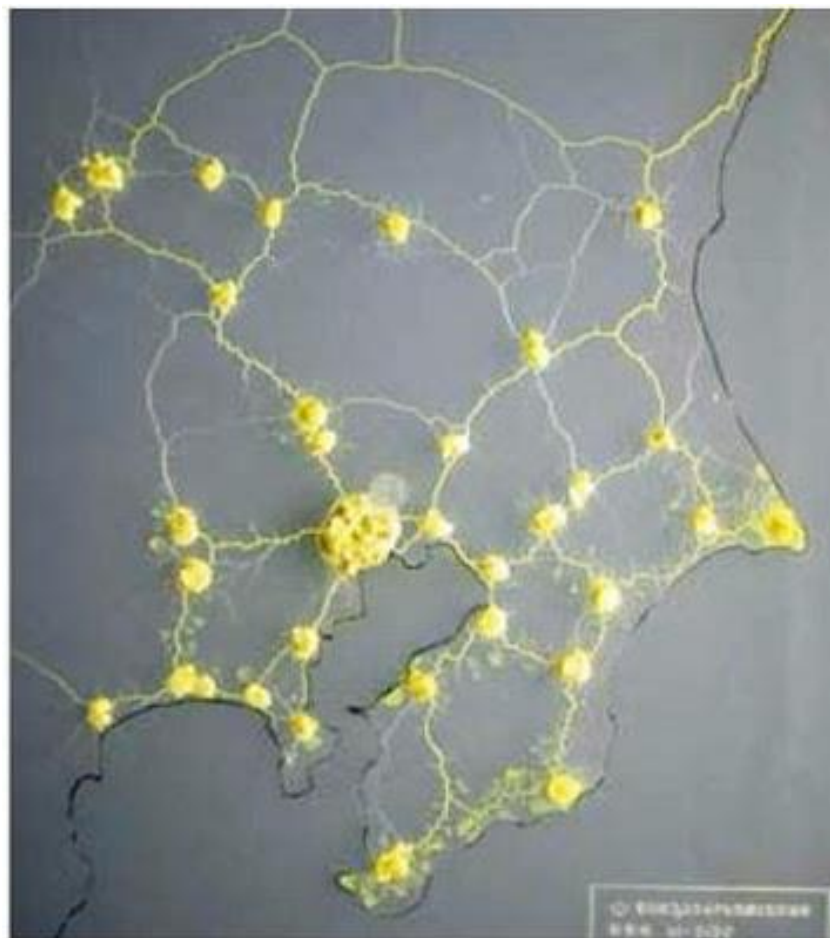


# 最短距離は以下の通り

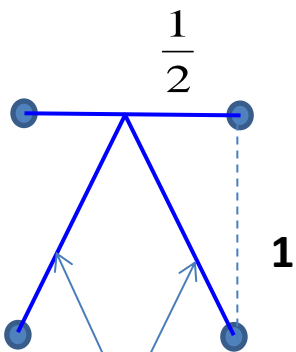


フェルマー点

粘菌が作った模様で、面白いことに  
ほぼ関東の鉄道網と一致する



$$1 + \sqrt{5} = \mathbf{3.236}$$



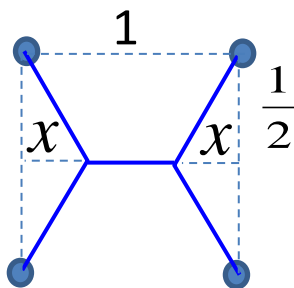
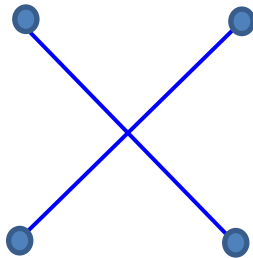
$$\sqrt{\left(\frac{1}{2}\right)^2 + 1^2} = \frac{\sqrt{5}}{2}$$

**4.130**



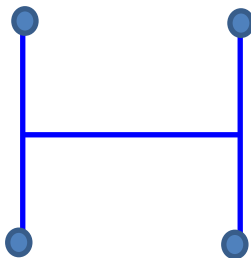
$x = \frac{1}{2}$  のとき

$$2\sqrt{2} = \mathbf{2.828}$$



?

$x = 0$  のとき **3**



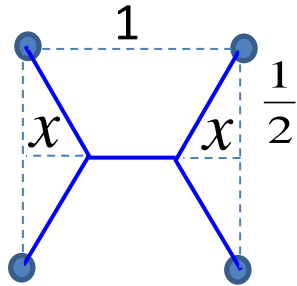
xとHの間に最短がありそう



アタリをつけて式をつくる

$$l(x) = 4 \times \sqrt{x^2 + \frac{1}{4}} + 1 - 2x$$

# 4点を結ぶ線長を $l(x)$ とする



$$l(x) = 4 \times \sqrt{x^2 + \frac{1}{4}} + 1 - 2x$$

微分すると

$$\begin{aligned} \frac{d}{dx} l(x) &= 4 \times \frac{1}{2} \left( x^2 + \frac{1}{4} \right)^{-\frac{1}{2}} \times 2x - 2 \\ &= \frac{4x}{\sqrt{x^2 + \frac{1}{4}}} - 2 \end{aligned}$$

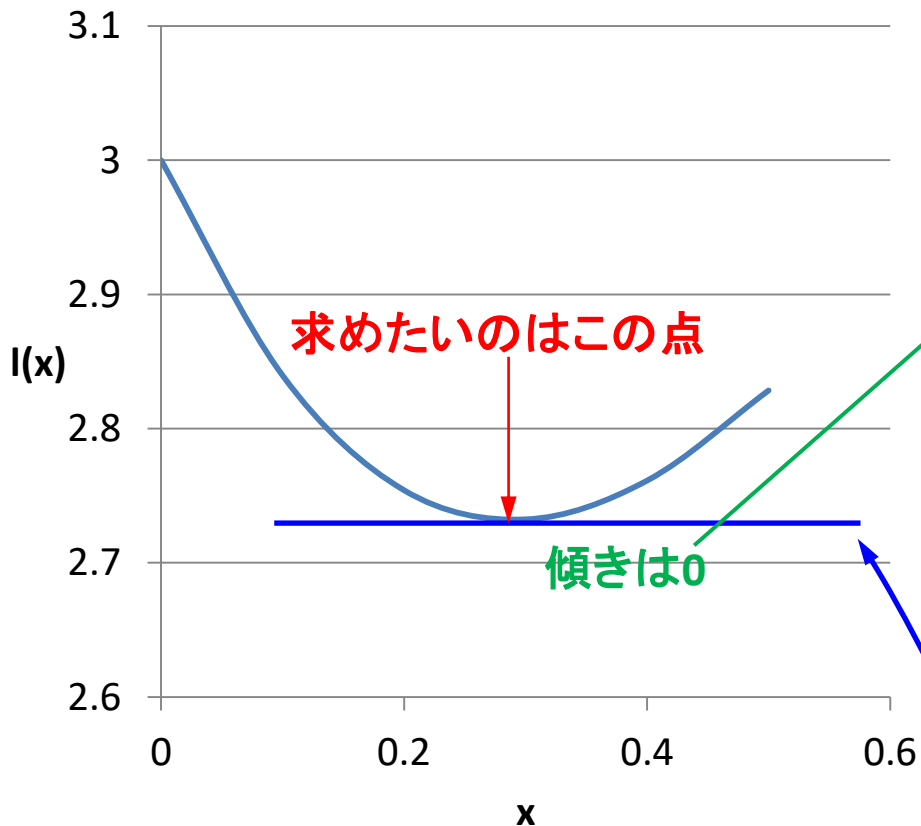
$$0 = \frac{4x}{\sqrt{x^2 + \frac{1}{4}}} - 2 \quad \text{とすると}$$

$$1 = \frac{2x}{\sqrt{x^2 + \frac{1}{4}}} \quad 2x = \sqrt{x^2 + \frac{1}{4}}$$

$$4x^2 = x^2 + \frac{1}{4} \quad 3x^2 = \frac{1}{4} \quad x^2 = \frac{1}{12}$$

$$x = \frac{1}{2\sqrt{3}} = \frac{\sqrt{3}}{6}$$

$$l\left(\frac{\sqrt{3}}{6}\right) = 2.732$$



# 未来を予測する 微分方程式

「アタリ」をつける

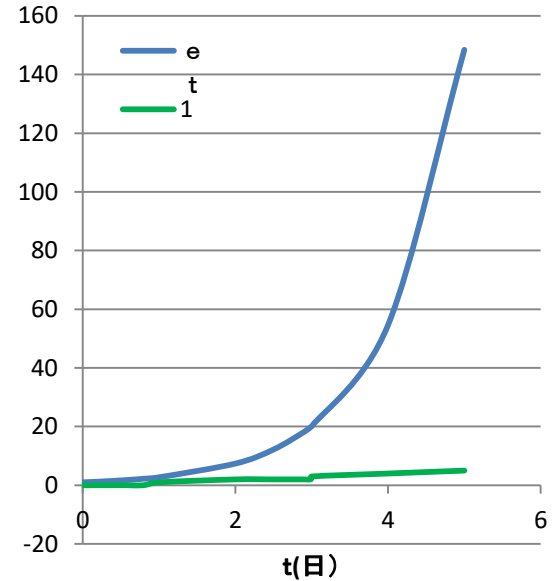


$$\frac{\text{次の状態}(t+dt) - \text{今の状態}(t)}{dt} = \text{変化}$$

①「c君の人気度が毎日+1変化する」を式にする

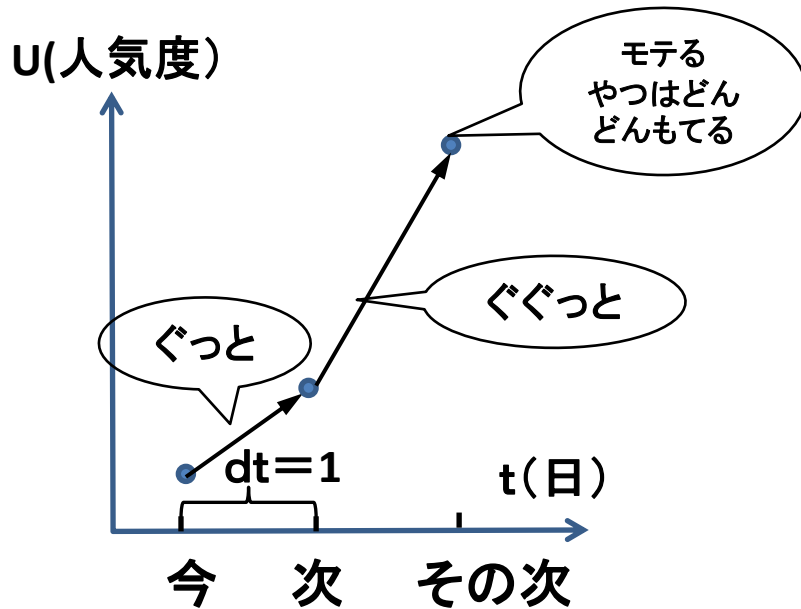
$$U(t+1) - U(t) = 1$$

U(0)=0とすると、10日後にはファンは10人



②「変化が自分自身に比例する」を式にする

$$U(t+1) - U(t) = U(t)$$



$$\frac{U(t+dt) - U(t)}{dt} = U(t)$$

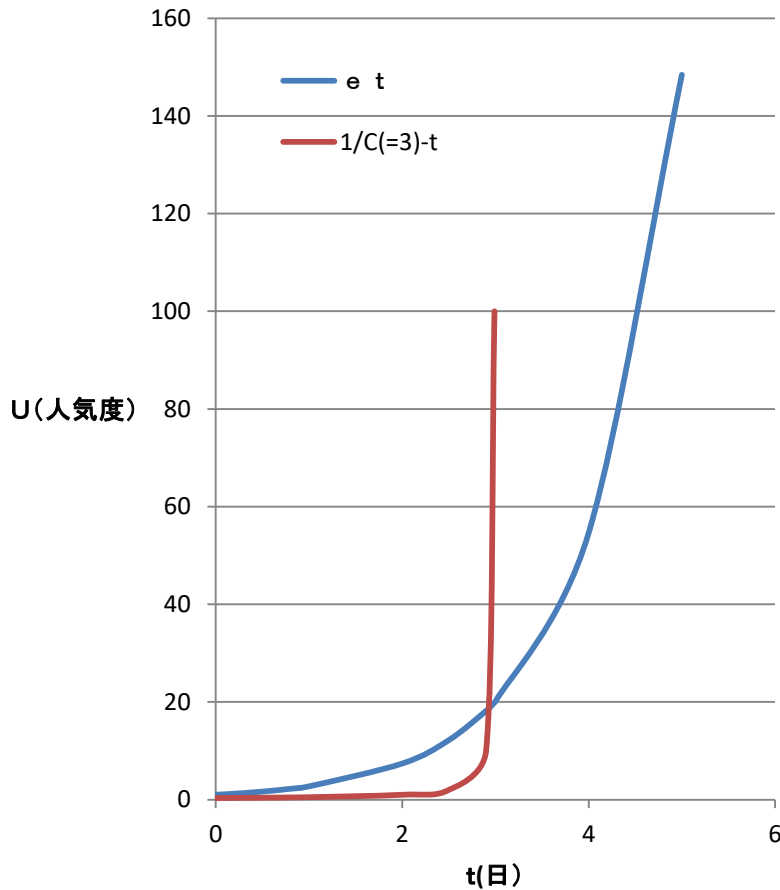
$$dt \rightarrow 0$$

$$\frac{dU}{dt} = U(t) \quad \text{解は} \quad U(t) = e^t$$

微分しても元と同じである関数

では、次式のイメージは？

$$U(t+1) - U(t) = U^2(t)$$



$$\frac{dU}{dt} = U^2(t) \quad \frac{dU}{U^2(t)} = dt$$

両辺積分すると

$$\int \frac{dU}{U^2(t)} = \int dt$$

$$\text{左辺} = -U^{-1} \quad \text{右辺} = t - C$$

$$= -\frac{1}{U}$$

$$-\frac{1}{U} = t - C \quad U(t) = \frac{1}{C - t}$$

← C=3のときのグラフは？

イメージが大事！！

# あなたの人生(運気=U)を予測する式は？

$$\frac{dU}{dt} = \text{人生に影響を及ぼす現象 (因子)}$$

プラス因子は足し算、マイナス因子は引き算

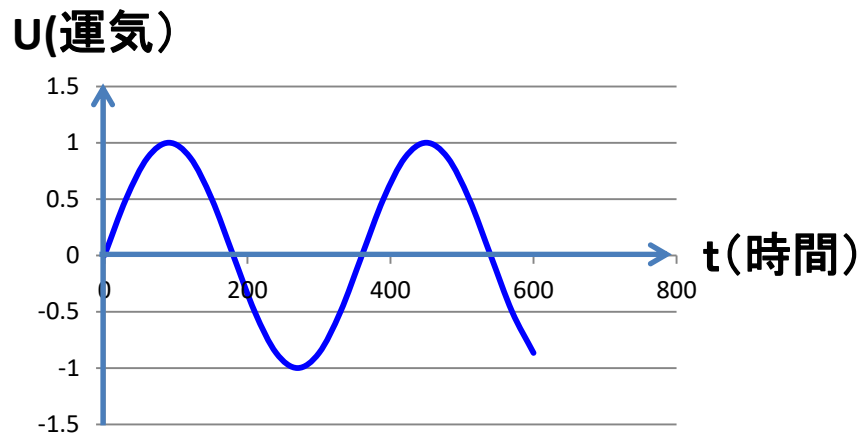
$$\frac{dU}{dt} = k \cdot U - a \cdot U^2 + \sin t + \delta(t-3)$$

運気を後押し

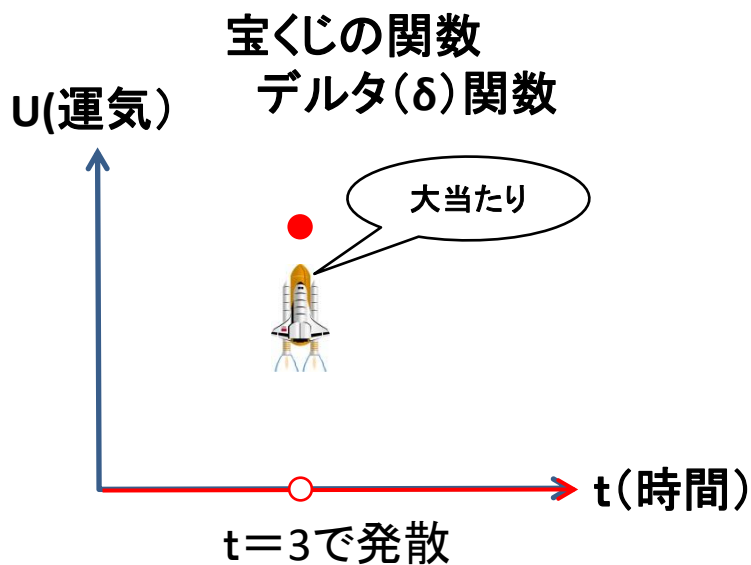
景気変動

宝くじ

足を引っ張られる



$\sin t$ は、ゆらゆら揺れるあなたの恋心

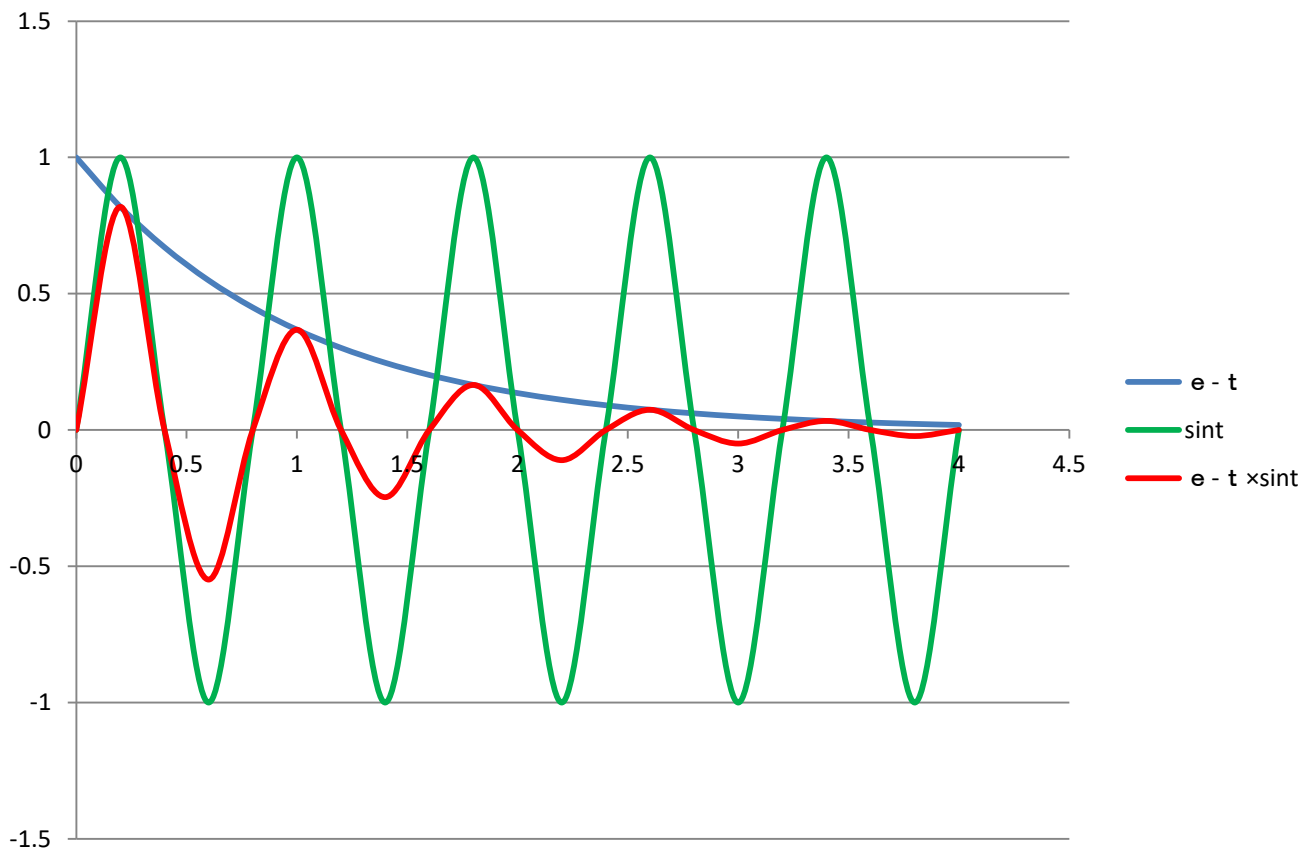


# はかなく消えゆく恋心を数式で表すと？

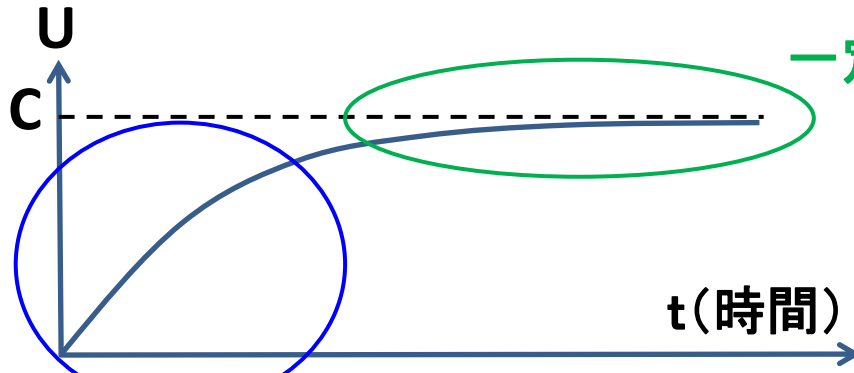
$$e^{-t} \times \sin t$$

掛け算： 因子同士が関連  
足し算： 因子同士が独立

$\sin t$ は、ゆらゆら揺れるあなたの恋心



# サチる(飽和する)現象を微分方程式で表す



一定値(傾きゼロ)となる

ヒント

C-U という式がある

イケイケ  $\frac{dU}{dt} = U(t)$

$$\frac{dU}{dt} = aU(C - U)$$

ロジスティック方程式

$$\frac{dU}{dt} = aCU - \underline{aU^2}$$

Uが小さいとじゃましない  
Uが大きいと効いてくる

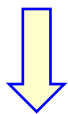
U=Cのとき

$$\frac{dU}{dt} = aC^2 - aC^2 = 0$$

傾きがゼロ

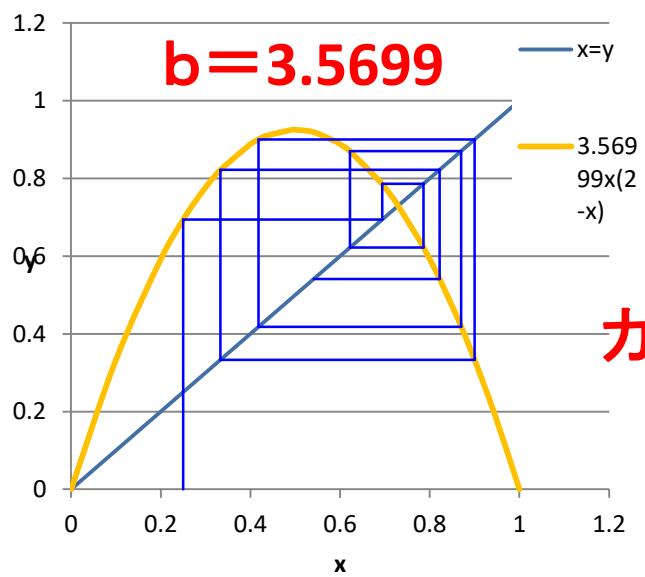
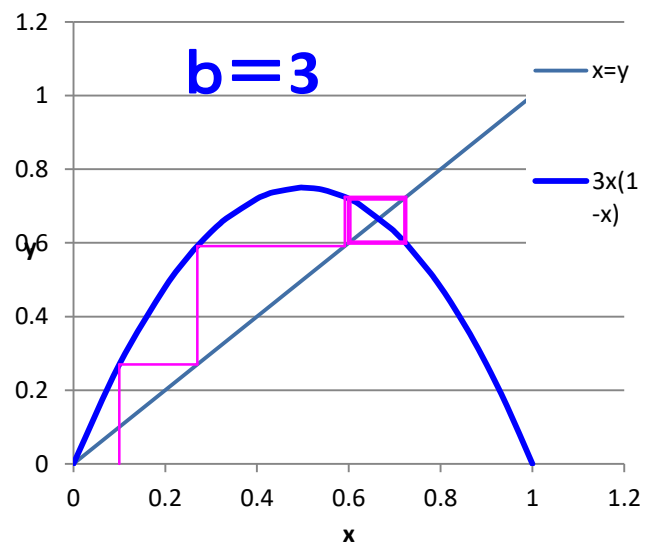
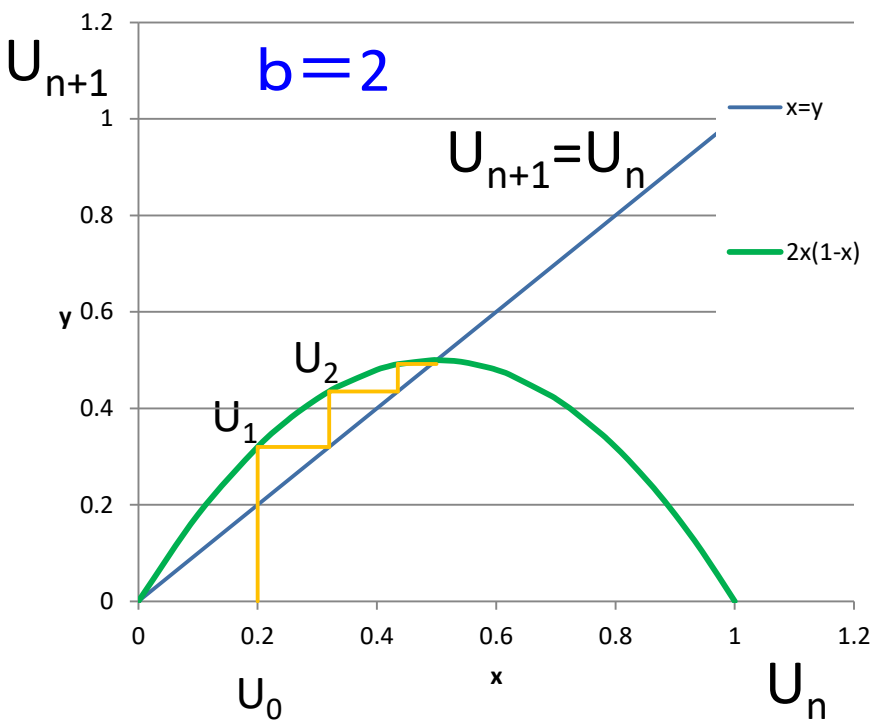
$$\frac{U(t + \Delta t) - U(t)}{\Delta t} = aU(C - U)$$

$$U(t + \Delta t) = aU(t)[C - U(t)] \cdot \Delta t + U(t)$$



$$U_{n+1} = bU_n(1 - U_n)$$

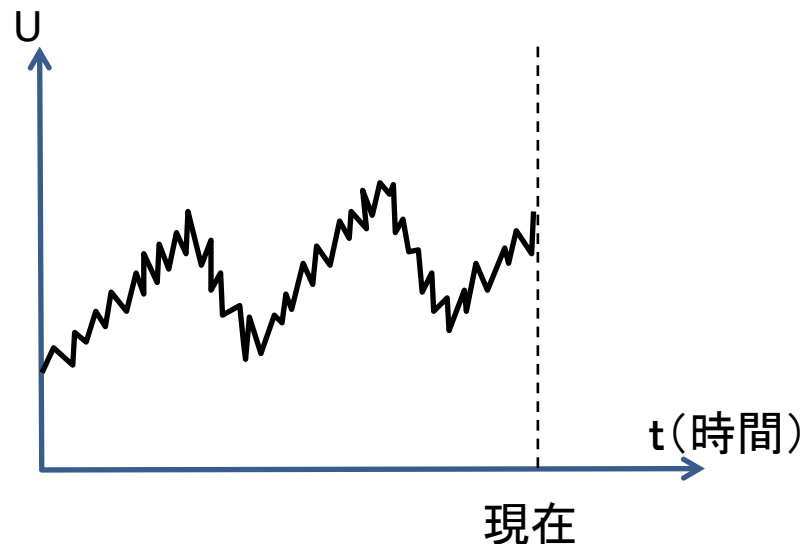
$\Delta t$ が小さければ、 $t$ に数値を入れて  
パソコンで計算可能



# 熱と恋 フーリエ変換

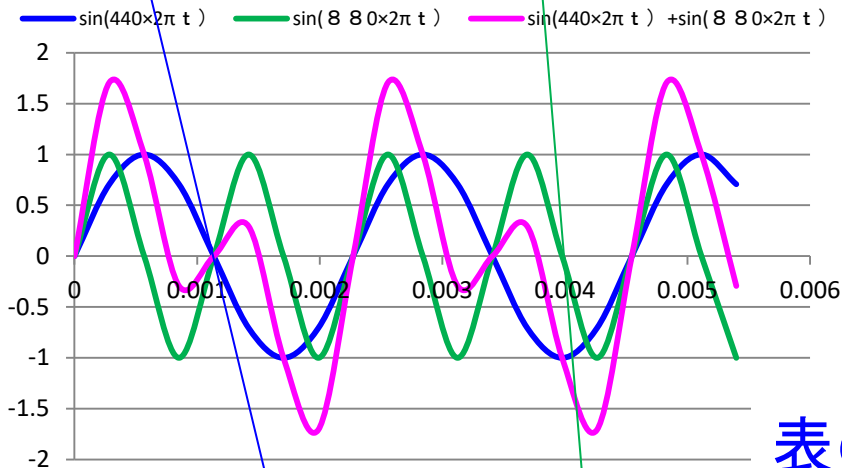
どんな複雑な波もシンプルな波の足し算である

私が高校の時、数学の先生が言っていた今でも忘れない言葉です

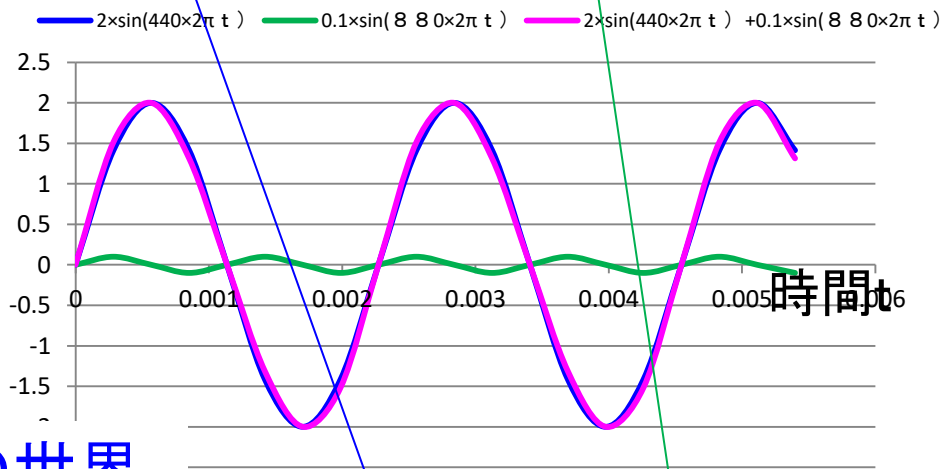


時報 ポッポ ポーン  
 440Hz 880Hz

$$y(t) = 1 \times \sin(440 \times 2\pi t) + 1 \times \sin(880 \times 2\pi t)$$



$$y(t) = 2 \times \sin(440 \times 2\pi t) + 0.1 \times \sin(880 \times 2\pi t)$$

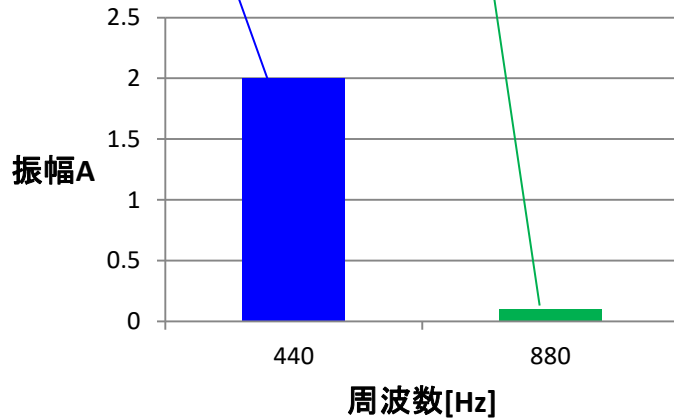
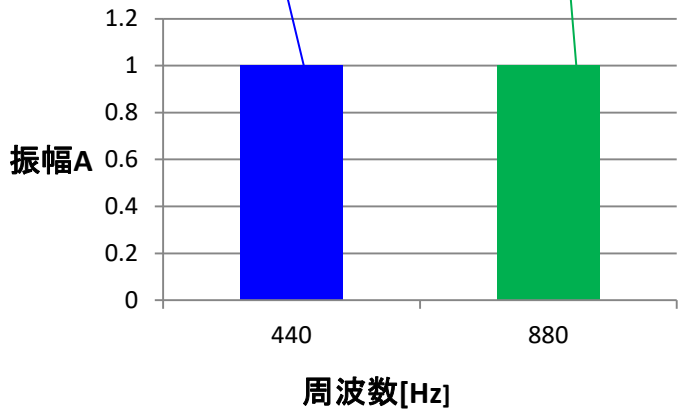


表の世界

フーリエ変換

裏の世界

パワースペクトル





# どんな複雑な波もシンプルな波の足し算である

シンプルな波  $y(t) = A \sin \omega t$

複雑な波  $y(t) = \sum A(\omega) \sin \omega t$

整数  $\omega$   $\omega$ : 周波数  $A(\omega)$ : 周波数 $\omega$ の波の振幅

実数  $y(t) = \int A(\omega) \sin \omega t d\omega$

## オイラーの公式

$$\cos t + i \sin t = e^{it}$$

sin波だけでなく  
cos波も仲間に入りたい

$$y(t) = \int A(\omega) e^{i\omega t} d\omega$$

虚数*i* は、我々の目に見えない「仏の世界」  
愛*i* が世界に平和をもたらす

将来を予測するとは、現在(t)とちょっと先の未来(t+dt)の間の変化を知ること  
→ 微分すること

$$y(t) = \int A(\omega) e^{i\omega t} d\omega$$

↓ tで微分すると

$$\frac{dy(t)}{dt} = \int \underline{i\omega} A(\omega) e^{i\omega t} d\omega$$

振動 場所固定、時間的に変化  
波動 場所的、時間的何れも変化  
熱 場所的、時間的何れも変化

振動の式→

$$\frac{d^2 x(t)}{dt^2} = -kx \quad \dots \textcircled{1}$$

左辺は  $x(t) = \int A(\omega) e^{i\omega t} d\omega$  2階微分する

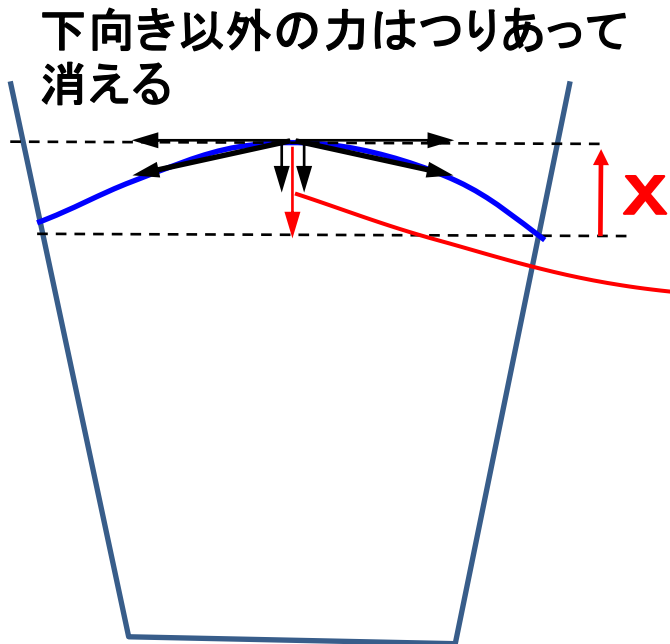
$$\frac{d^2 x(t)}{dt^2} = \int (i\omega)^2 A(\omega) e^{i\omega t} d\omega = \int -\omega^2 A(\omega) e^{i\omega t} d\omega \quad \dots \textcircled{2}$$

$$\text{右辺は } -kx = \int -kA(\omega) e^{i\omega t} d\omega \quad \dots \textcircled{3}$$

② = ③なので  $\omega^2 = k$  よって  $\omega = \sqrt{k}$

場所(x)の振動の周波数( $\omega$ )は $\sqrt{k}$

# 表面張力の式



$$F = m \cdot \frac{d^2x}{dt^2} = -kx$$

波の位置

$$\frac{d^2x}{dt^2} = -x$$

↙ mやkは省略

力  
(表面張力)

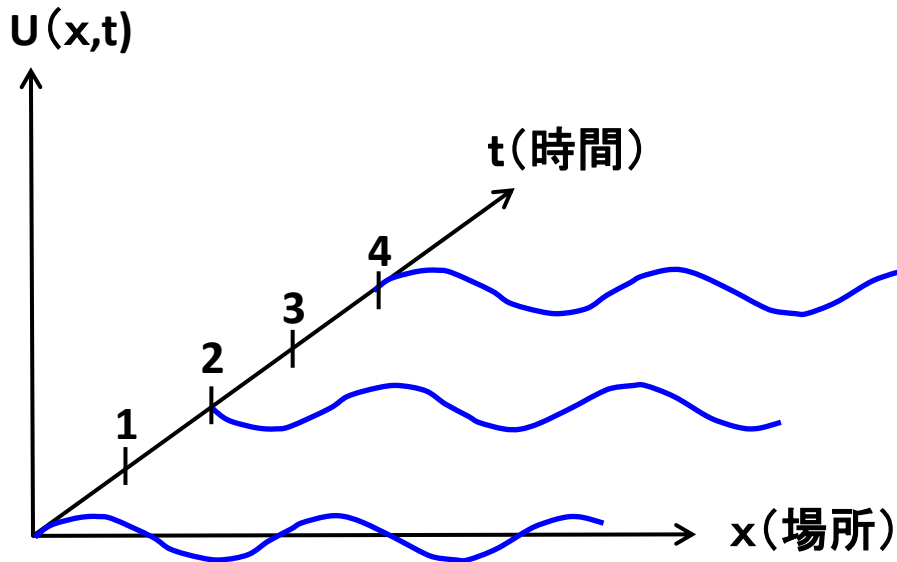
なぜ位置の「x」が表面張力になるか？

バネに錘を下げるとバネが錘に応じて伸びます  
→ フックの法則

$$\frac{d^2x}{dt^2} = -x \quad \text{解くと}$$

$x = \sin x$  ← 2階微分するとマイナスになる関数は？

「ゆらゆら」する関数



振動 場所固定、時間的に変化  
 波動 場所的、時間的何れも変化  
 熱 場所的、時間的何れも変化

$$U(x, t) = \iint A(k, \omega) e^{ikx} \cdot e^{i\omega t} dk d\omega$$

場所の項を付加

熱の基本式 →

$$\frac{\partial U}{\partial t} = \frac{\partial^2 U}{\partial x^2}$$

左辺  $x$  を固定して微分

$$i\omega \times A(k, \omega) e^{ikx} \cdot e^{i\omega t} \dots \textcircled{1}$$

右辺  $t$  を固定して微分

$$(ik)^2 A(k, \omega) e^{ikx} \cdot e^{i\omega t} \dots \textcircled{2}$$

$i$  乗が消えるのがミソ

$$\textcircled{1} = \textcircled{2} \quad i\omega = -k^2 \quad \omega = ik^2$$

$$U(x, t) = \iint A(k, \omega) e^{ikx} \cdot e^{-k^2 t} dk d\omega$$

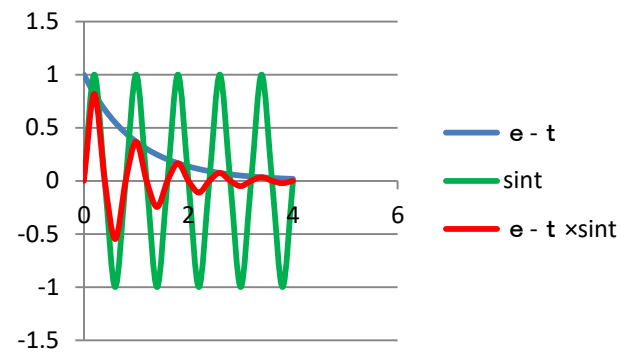
$$\frac{\partial U}{\partial t} = \frac{\partial^2 U}{\partial x^2} \quad \text{熱の基本式}$$

はかなく消えゆく恋心を数式で表すと？

$$e^{-t} \times \sin t$$

$\sin t$ は、ゆらゆら揺れるあなたの恋心

掛け算： 因子同士が関連  
足し算： 因子同士が独立



$$U(x, t) = \iint A(k, \omega) e^{ikx} \cdot e^{-k^2 t} dk d\omega$$

↑  
熱

tが大きくなると、この項は小さくなる

ゆらゆらと心揺れながら、最後は恋の熱が冷める  
愛情(i 乗)が消えたら、近づくは絶対零度

どんな熱も、時間と共にどこかへ逃げていき0に近づく

# 未来を予測するツール

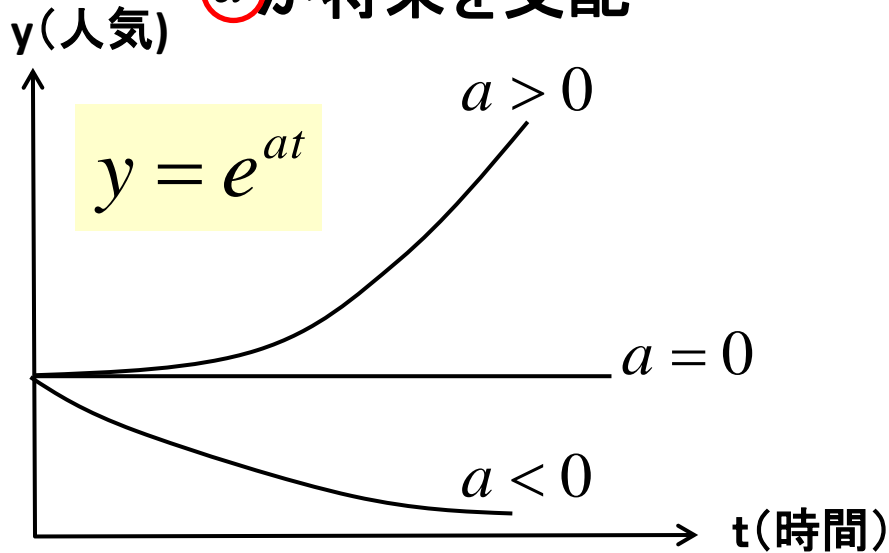
## ①微分方程式

→フーリエ変換

## ②固有値 (eigen value)

どんな分野の達人も、この固有値を何となくつかんでいるからこそ、良い仕事ができる(西成教授曰く)

①  $a$  が将来を支配



固有値を①  $r$  として、同じ操作を  $n$  回すると

将来の状態は  $r^n$  で表せる

$r > 1$  なら  $\infty$

$r = 1$  なら 1 のまま

$r < 1$  なら 0 に近づく

どんな現象も  $y_n = r^n$  に導ける

$$y_{n+1} = \text{固有値} \times y_n$$

# フィボナッチ数列 1、1、2、3、5、8...

どんな現象も  $y_n = r^n$  に導ける

$$y_n = y_{n-1} + y_{n-2}$$

$$r^n = r^{n-1} + r^{n-2} \quad n=2 \text{を代入して}$$

$$r^2 = r + 1$$

$$r^2 - r - 1 = 0 \quad r = \frac{1 \pm \sqrt{5}}{2} \quad \text{固有値2つ}$$

$$y_n = \bigcirc r_1^n + \triangle r_2^n$$

$$= p \left( \frac{1 + \sqrt{5}}{2} \right)^n + q \left( \frac{1 - \sqrt{5}}{2} \right)^n$$

$$y_0 = 1 \quad y_1 = 1 \quad y_2 = 2 \dots\dots$$

$$n=0 \text{ のとき} \quad p + q = 1$$

$$n=1 \text{ のとき} \quad p - q = \frac{1}{\sqrt{5}}$$

連立方程式を解いて

$$p = \frac{5 + \sqrt{5}}{10} \quad q = \frac{5 - \sqrt{5}}{10}$$

$$y_n = \frac{5 + \sqrt{5}}{10} \left( \frac{1 + \sqrt{5}}{2} \right)^n + \frac{5 - \sqrt{5}}{10} \left( \frac{1 - \sqrt{5}}{2} \right)^n$$

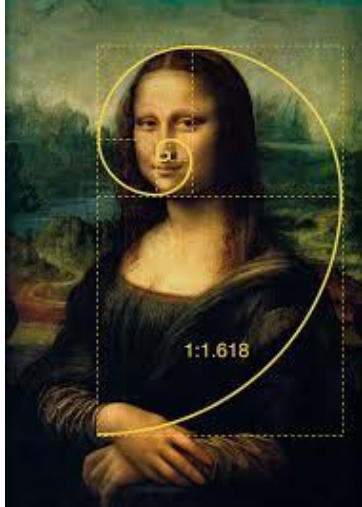
$\doteq 1.6$   
↑  
最大固有値

$\doteq -0.6$   
この項は0に

黄金比 1:1.618



# Golden ratio



1  
1.6

1.6

1

1.6

1

1.6

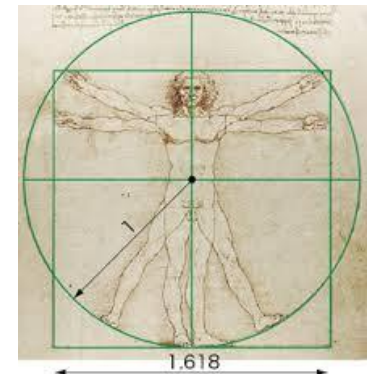
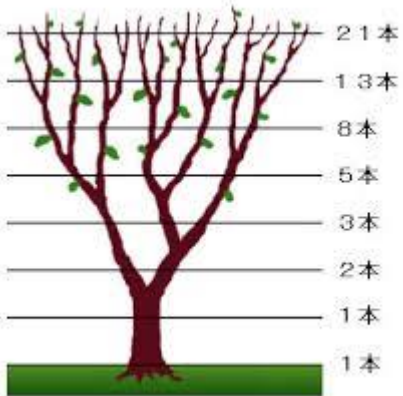
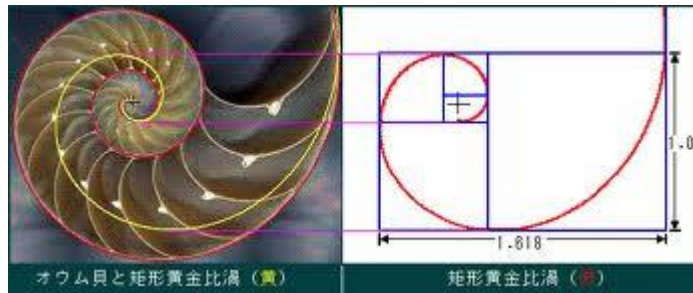
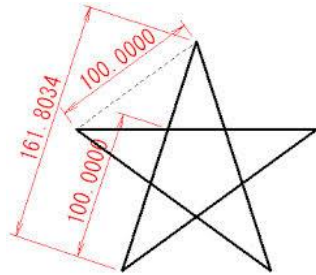
1

ギリシアのパルテノン神殿(しんでん)

ミロのビーナス像

古代ローマのがいせん門

スカラベ「長さの比が1 : 1.6になるものは、美しい形なので、昔の人は、神秘的(しんびてき)な神の比例だと考えた。この比は、いろいろなところに使われたんだよ。」



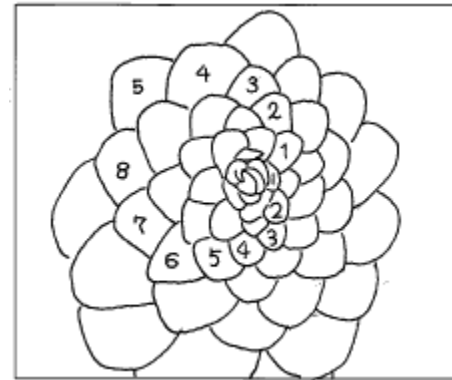
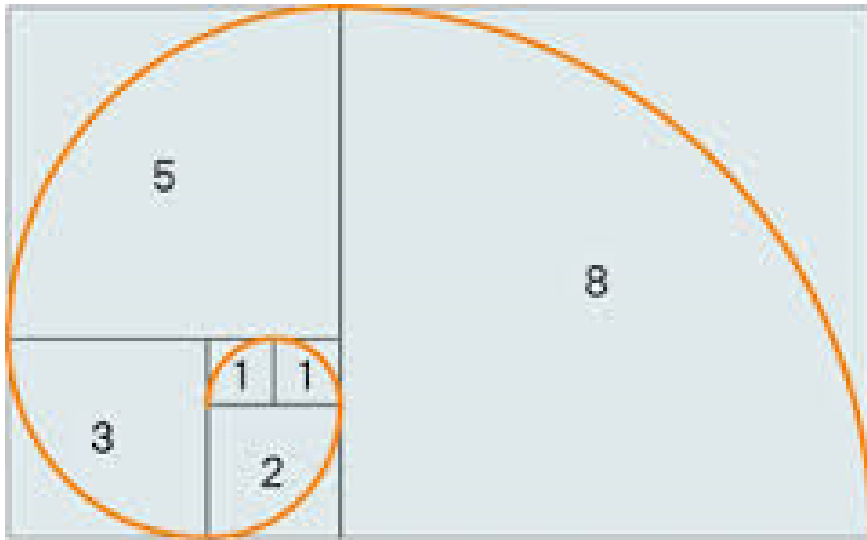
# Fibonacci series

1, 1, 2, 3, 5, 8, 13, 21, 34, 55, 89, 144, 233, .....

$\frac{1}{1}$ ,  $\frac{2}{1}$ ,  $\frac{3}{2}$ ,  $\frac{5}{3}$ ,  $\frac{8}{5}$ ,  $\frac{13}{8}$ ,  $\frac{21}{13}$ ,  $\frac{34}{21}$ ,  $\frac{55}{34}$ ,  $\frac{89}{55}$ ,  $\frac{144}{89}$ ,  $\frac{233}{144}$  .....

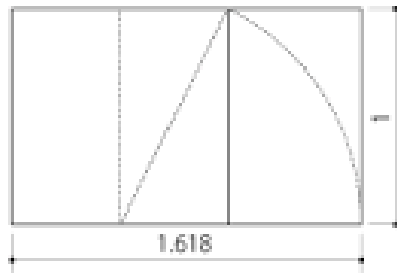
1, 2, 1.5, 1.667, 1.6, 1.625, 1.615, 1.619, **1.618, 1.618, 1.618** .....

**Golden ratio**

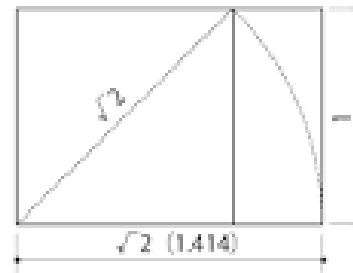


# Silver ratio

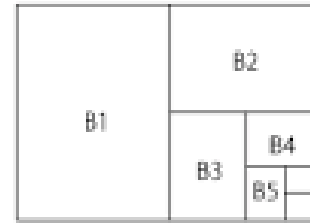
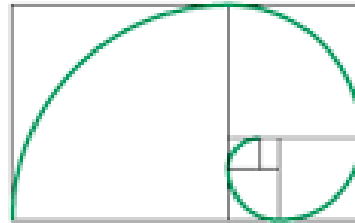
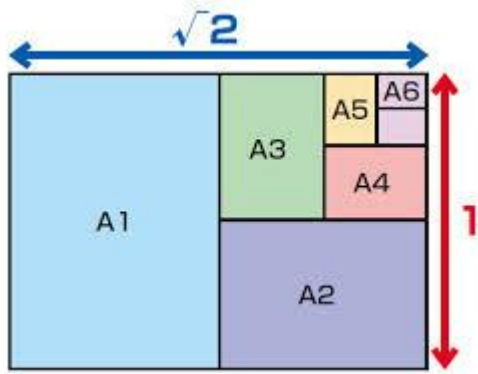
黄金比



白銀比



## 日本的な美



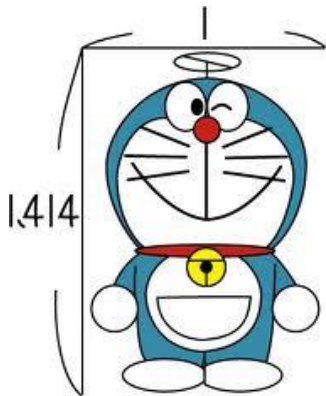
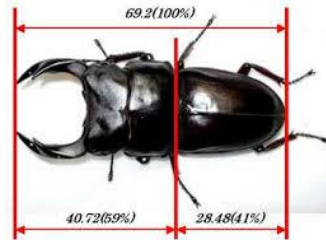
黄金比

1 : 0.618

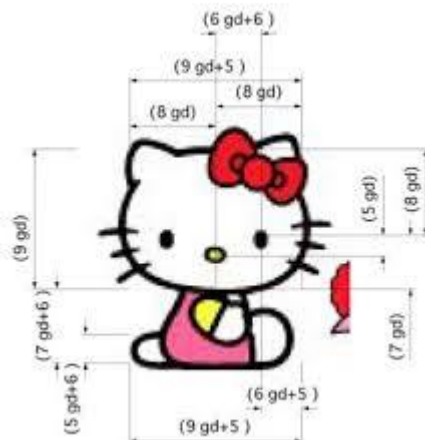


白銀比

1 : 1.414



1 : 1.414



# 共鳴、共振

## 一休さんが人差し指1本で鐘を揺らす

$$F = m \frac{d^2 x}{dt^2} = \underbrace{-kx}_{\text{振動}} + \underbrace{A \cos \omega t}_{\text{一休さんがポンポンと押す力}}$$



一休さんが押さない時 第2項はゼロ

$$\frac{d^2 x}{dt^2} = -\frac{k}{m} x$$

微分の場合は  $x = e^{at}$

$$a^2 e^{at} = -\frac{k}{m} e^{at} \quad a^2 = -\frac{k}{m} \quad a = i \sqrt{\frac{k}{m}} \quad \text{固有値}$$

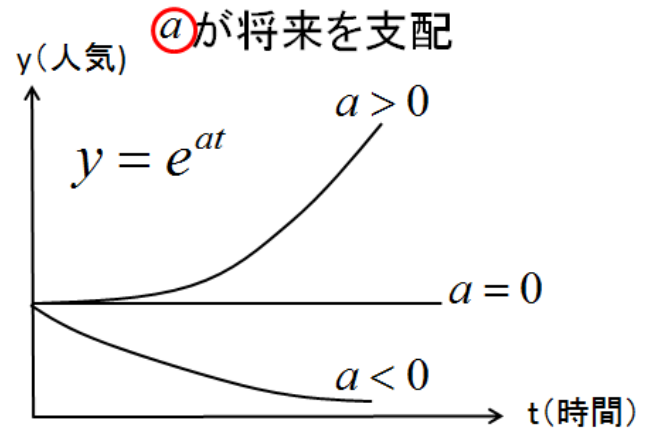
将来の状態  $x = e^{i \sqrt{\frac{k}{m}} \cdot t}$

$$= \cos \sqrt{\frac{k}{m}} \cdot t + i \sin \sqrt{\frac{k}{m}} \cdot t$$

← オイラーの公式

$$\cos t + i \sin t = e^{it}$$

虚数の世界は無視して、 $x = \cos \sqrt{\frac{k}{m}} \cdot t = \omega$  (固有振動数)



一休さんの振動数 鐘の固有振動数

$$x = \frac{F}{m} \frac{1}{\omega^2 - \omega'^2} (\cos \omega' t - \cos \omega t)$$

$$\omega' = \omega + \Delta\omega \quad \text{とおいて} \Delta\omega \rightarrow 0$$

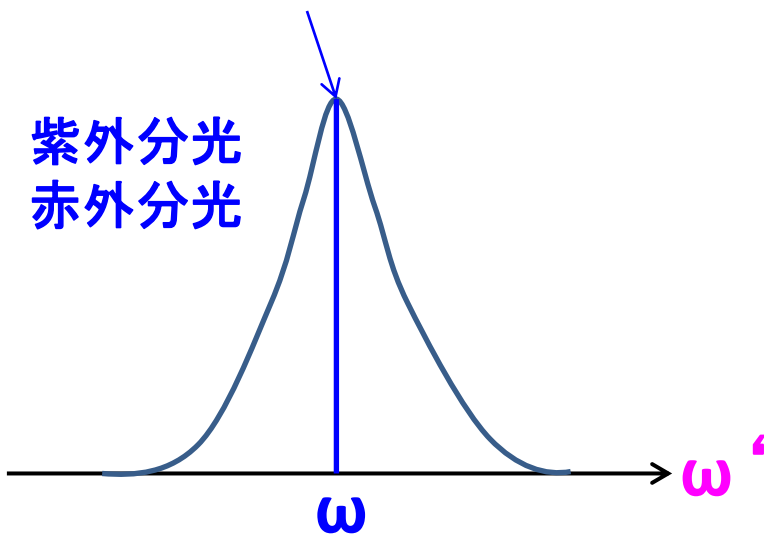
$$\lim_{\omega' \rightarrow \omega} x(t) = \frac{F}{m} \frac{\Delta\omega t}{(2\omega + \Delta\omega)(-\Delta\omega)} \frac{\cos(\omega t + \Delta\omega t) - \cos \omega t}{\Delta\omega t}$$

$$= \frac{F}{2m\omega} t \sin \omega t$$

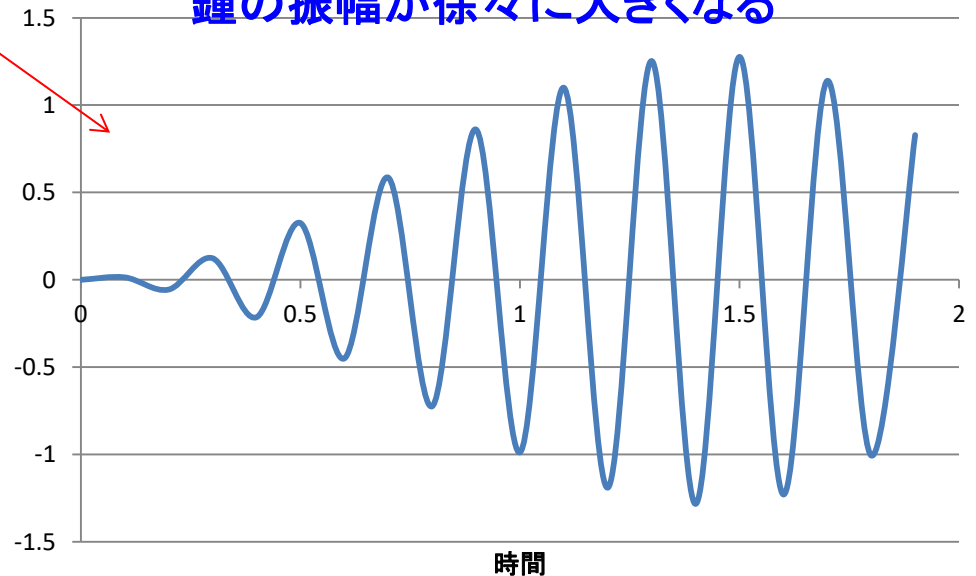
注) 本では $\omega$ で微分すると書いてありますが、同じ意味です

$\omega = \omega'$  で共鳴する

紫外分光  
赤外分光

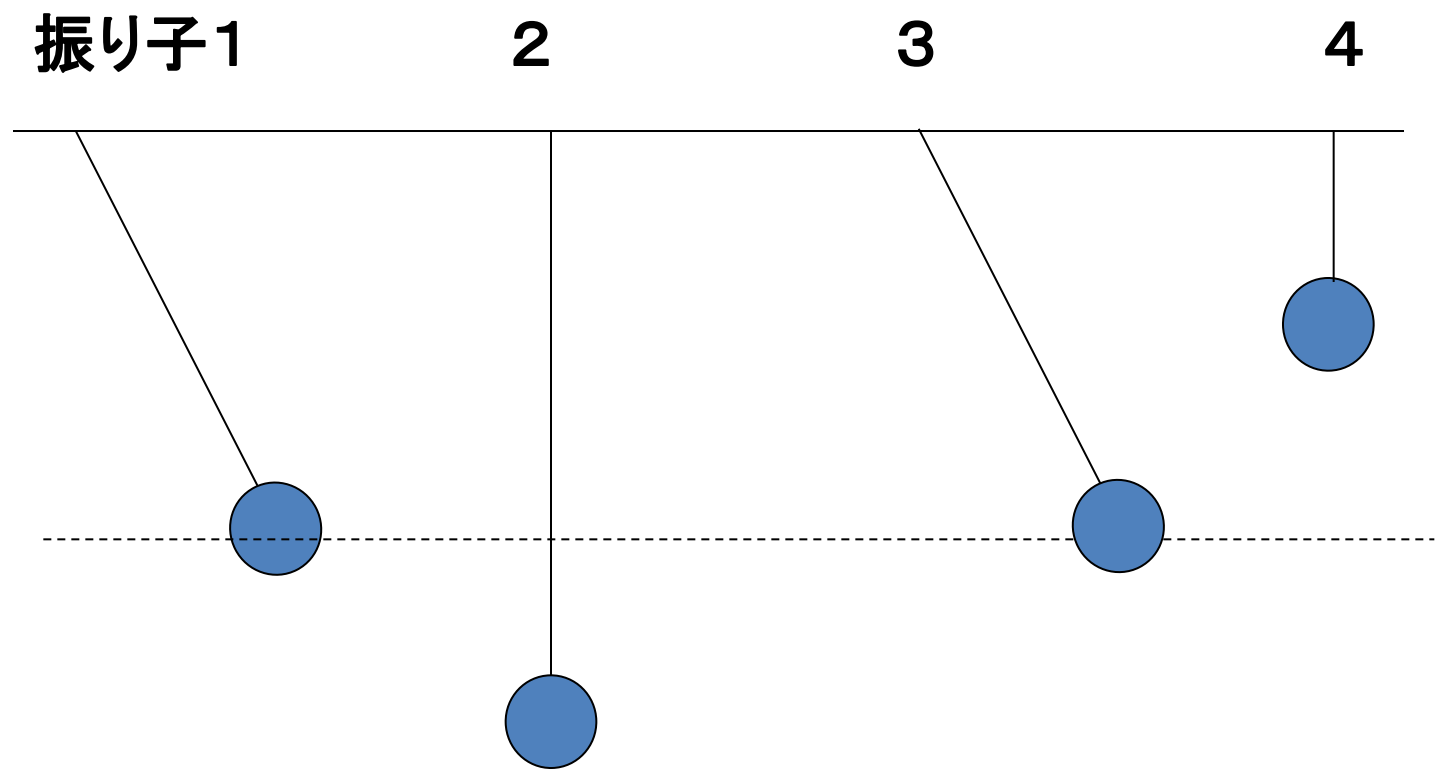


鐘の振幅が徐々に大きくなる



# 共振、共鳴とは？

同じ紐にぶら下がっている振り子1が振動すると  
2~4のどの振り子が振動始めるか？



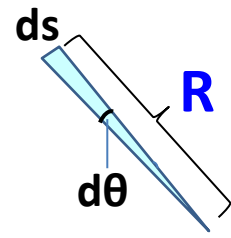
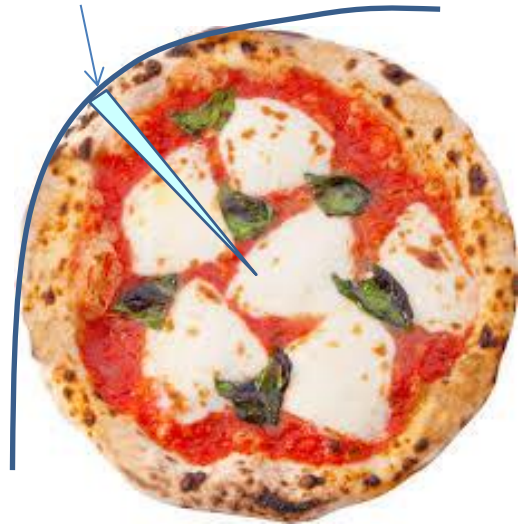
振り子が**短い**ほど速く振動する(振動数**大**)  
**長い**ほどゆっくり振動する(振動数**小**) ← **固有振動数**

曲率



R : 曲率半径  
 $K=1/R$ : 曲率

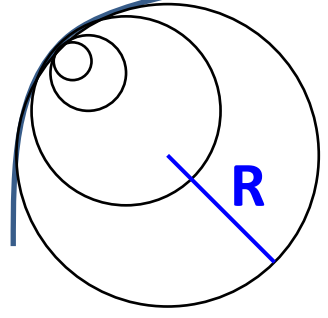
不公平ピザ



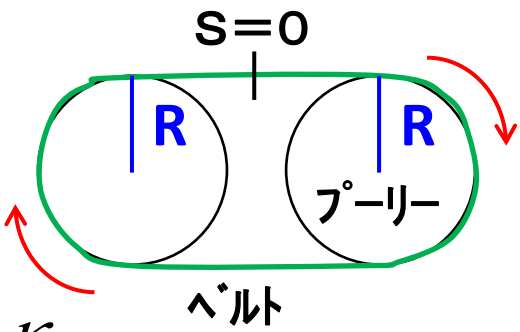
$$Rd\theta = ds$$

$$R = \frac{ds}{d\theta}$$

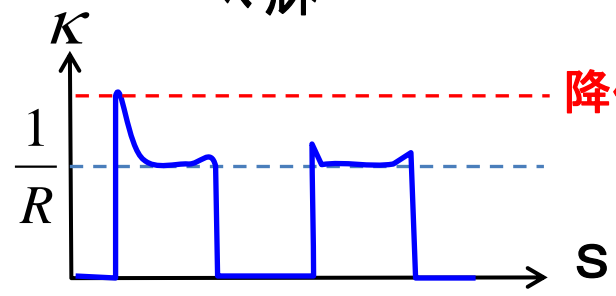
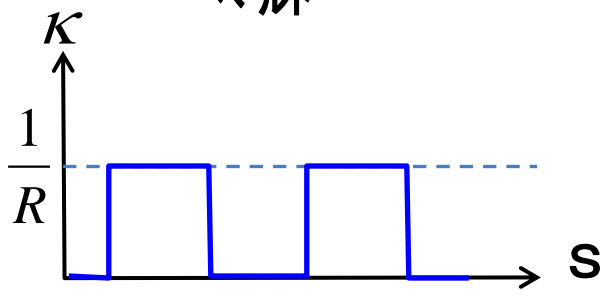
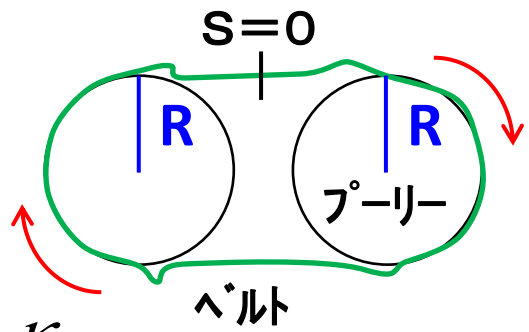
$$K = \frac{1}{R} = \frac{d\theta}{ds}$$



ベルトのどこが壊れやすいか？

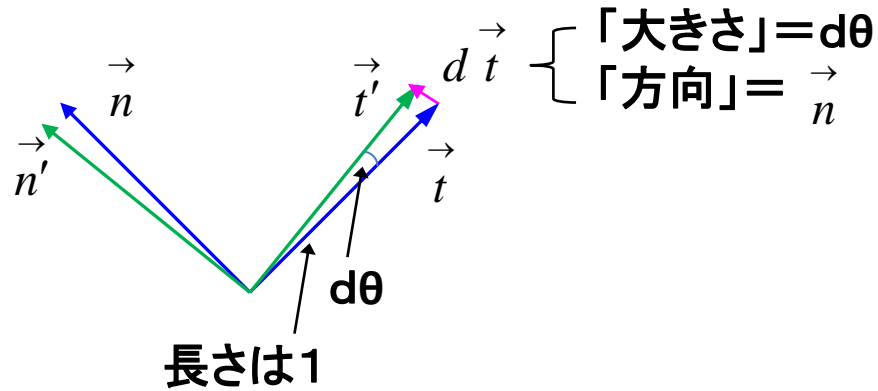
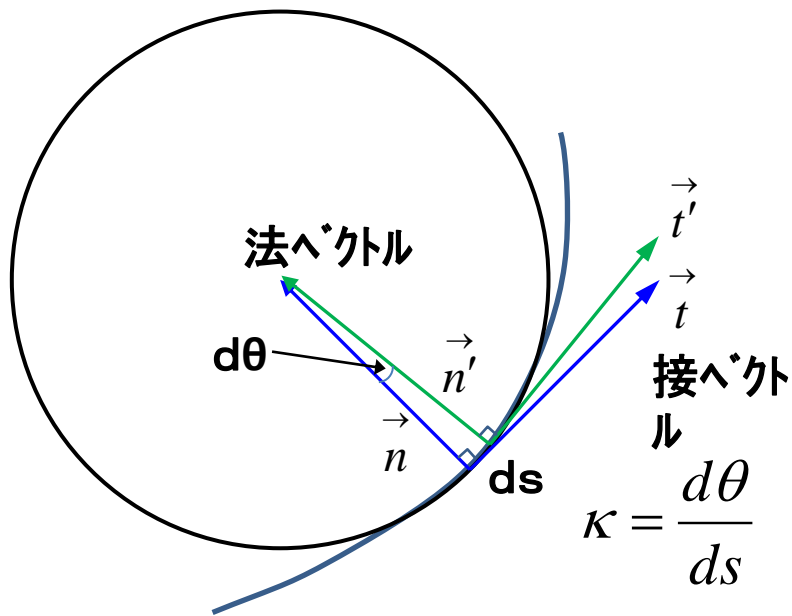


高速度カメラで撮影





# フレネー(フレネ=セレ)の式



$$\kappa = \frac{d\theta}{ds}$$

$\kappa \cdot ds = d\theta$  を代入

$$d\vec{t} = d\theta \cdot \vec{n}$$

$$d\vec{t} = \kappa \cdot ds \cdot \vec{n}$$

フレネー(フレネ=セレ)の式

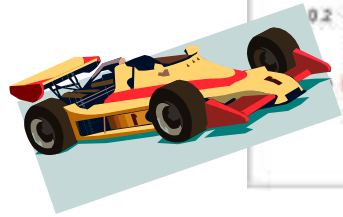
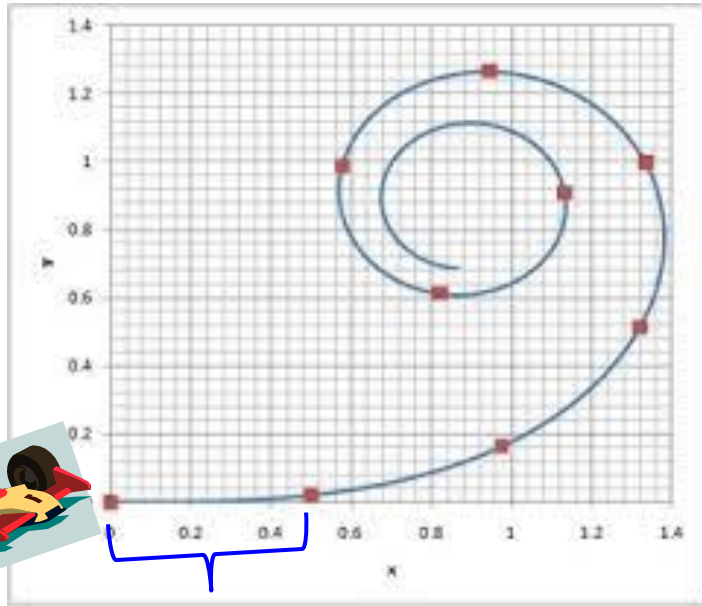
$$\frac{d\vec{t}}{ds} = \kappa \cdot \vec{n}$$

絶対値をとると

$$\left| \frac{d\vec{t}}{ds} \right| = \kappa (\ominus) \left| \vec{n} \right| = 1$$

**dsの前後の接線の傾きの変化の大きさが曲率**

# クロソイドカーブの式



S

κは曲率

$$\kappa = 2s$$

$$\kappa = \frac{d\theta}{ds} = 2s$$

$$\int d\theta = \int 2s ds \quad \theta = s^2$$

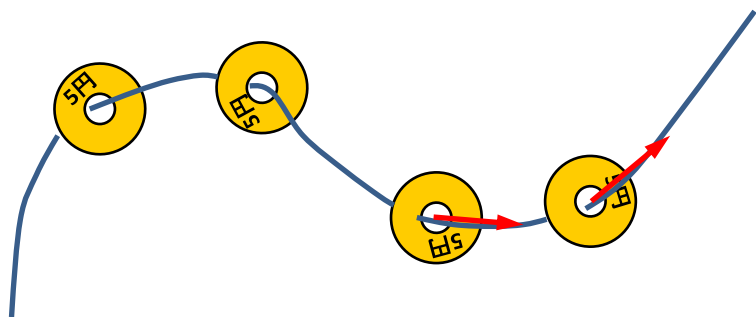
v(速度)・t(時間) = s(距離)を代入して

$$\theta = v^2 \cdot t^2$$

$$\frac{d\theta}{dt} = 2v^2 \cdot t \quad \leftarrow t\text{秒後のハンドルの角度}$$

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} = 2v^2 \quad \leftarrow \text{ハンドルの角度の変化は速度一定なので一定}$$

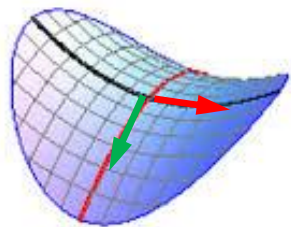
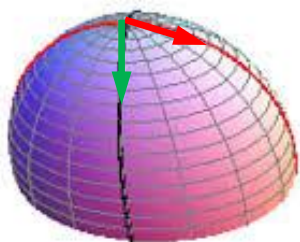
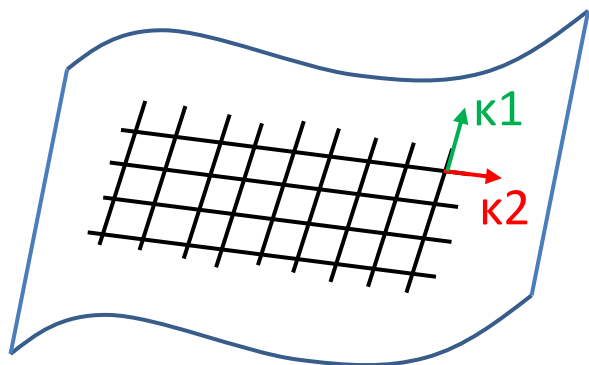
# 3次元空間の曲率



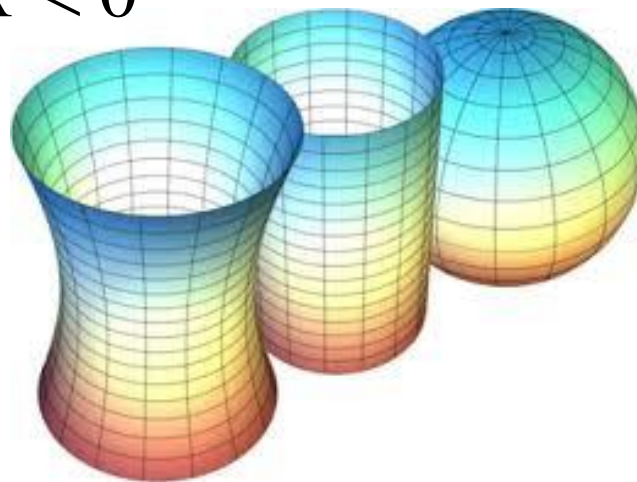
「ひも」と5円玉は垂直  
5円玉の法線(垂直な線)は「ひも」の接線  
2つの接線の変化が「曲率( $\kappa$ )」

2枚の5円玉に書かれた「5円」の文字の回転角  
の変化が「ねじれ( $\tau$ )」

ガウス曲率  $K = \kappa_1 \cdot \kappa_2$



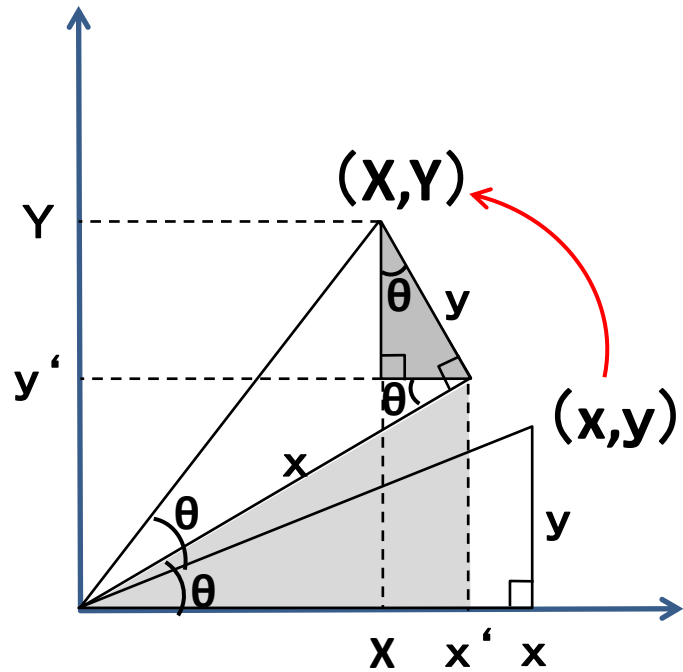
$K < 0$      $K = 0$      $K > 0$



# 代数 (回転)

多くの人が避けてとおりたい分野にこそ、  
現実社会の課題をブレイクスルーする糸口がある(西成教授曰く)

# 回転



$$X = x \cos \theta - y \sin \theta$$

$$Y = x \sin \theta + y \cos \theta$$

$(x, y)$ を抜き出す

$$\begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

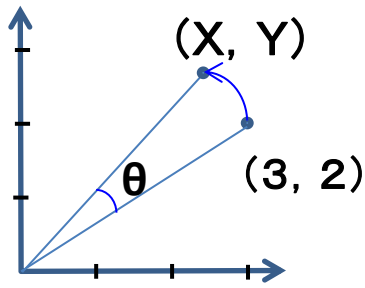
これがR (Rotation)!

SC-SCと覚える

エス・シー・マイナス・エス・シー

$$\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

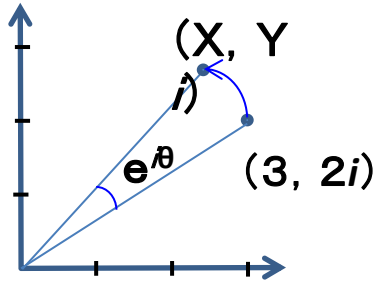
実平面



$(x, y) = (3, 2)$ とする

$$\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \cos \theta - 2 \sin \theta \\ 3 \sin \theta + 2 \cos \theta \end{pmatrix}$$

複素平面



$$e^{i\theta} (3 + 2i) = (X + iY)$$

掛けるだけで回転

オイラーの公式

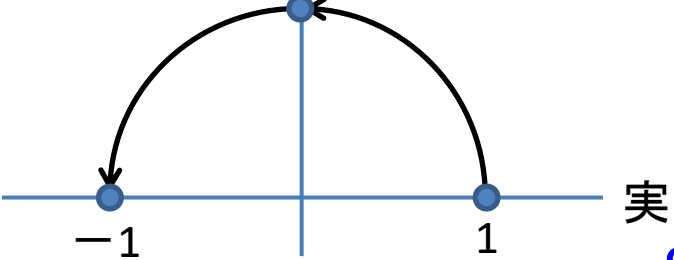
$$e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta \rightarrow \downarrow$$

$$\begin{aligned} X + iY &= e^{i\theta} (3 + 2i) = (\cos \theta + i \sin \theta)(3 + 2i) \\ &= 3 \cos \theta + 2i \cos \theta + 3i \sin \theta - 2 \sin \theta \\ &= (3 \cos \theta - 2 \sin \theta) + i(3 \sin \theta + 2 \cos \theta) \end{aligned}$$

虚

$i$

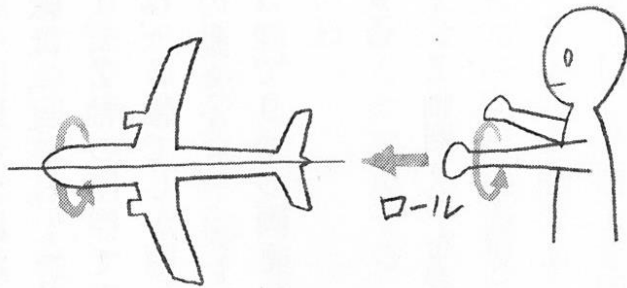
$$e^{i\pi} = -1$$



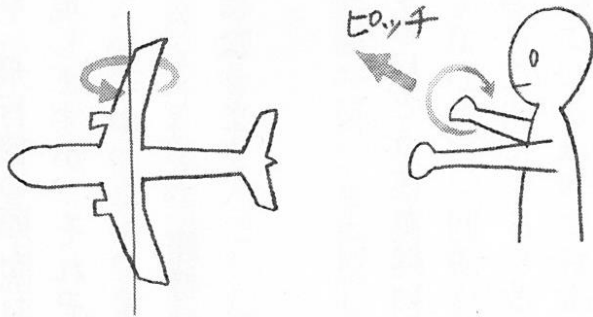
90° 首を回して隣の人に向くと愛(i)が生まれるか？



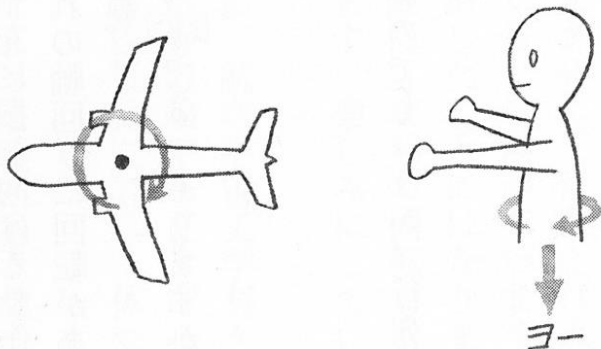
ロール (X軸回リ)



ピッチ (Y軸回リ)



ヨー (Z軸回リ)



$$\begin{pmatrix} ① & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \end{pmatrix}$$

y、z平面の点は回転するがx軸は不変

$$\begin{pmatrix} \cos \theta & 0 & \sin \theta \\ 0 & ① & 0 \\ -\sin \theta & 0 & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \end{pmatrix}$$

z、x平面の点は回転するがy軸は不変

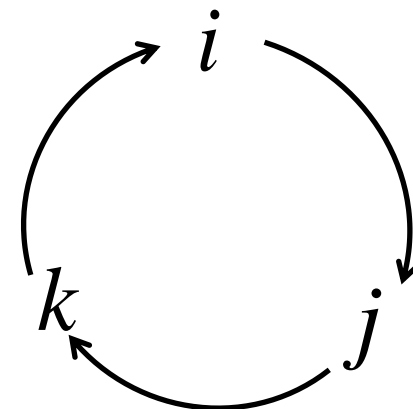
R(SC-SC)

$$\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & ① \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \end{pmatrix}$$

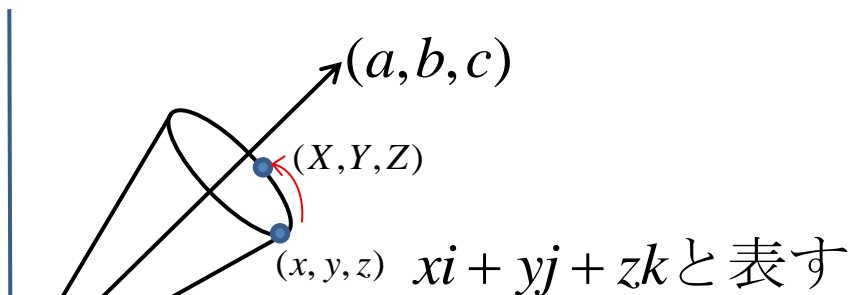
x、y平面の点は回転するがz軸は不変

# 四次元数(クォータニオン)の規則

$$\begin{array}{lll}
 i \times i = -1 & i \times j = -j \times i & i \times k = j \\
 j \times j = -1 & j \times k = -k \times j & j \times k = i \\
 k \times k = -1 & k \times i = -i \times k & k \times i = j
 \end{array}$$



円を逆方向に回る掛け算のときはマイナス



## 3次元の回転を考える

$$q = \cos \frac{\theta}{2} + (a \sin \frac{\theta}{2})i + (b \sin \frac{\theta}{2})j + (c \sin \frac{\theta}{2})k$$

$$\bar{q} = \cos \frac{\theta}{2} - (a \sin \frac{\theta}{2})i - (b \sin \frac{\theta}{2})j - (c \sin \frac{\theta}{2})k$$

← 2次元のR(SC-SC)に相当するもの

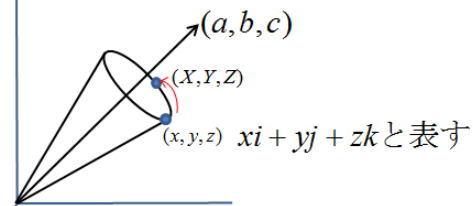
$$q \cdot (xi + yj + zk) \cdot \bar{q} = Xi + Yj + Zk$$

qと複素共役の $\bar{q}$ でサンドイッチする



## 2次元空間で確認

z 軸で回転するので  $(a,b,c)$  は  $(0,0,1)$  つまり  $a=0, b=0, c=1$

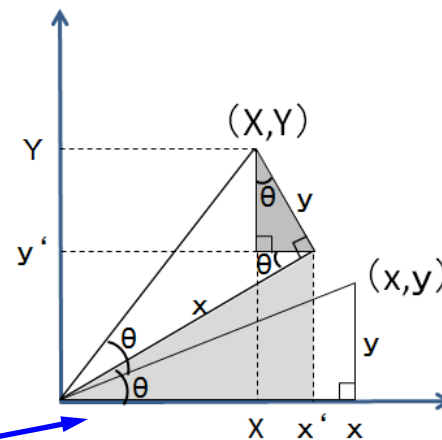


$q$  と複素共役の  $\bar{q}$  でサンドイッチする

$$q = \cos \frac{\theta}{2} + (\sin \frac{\theta}{2})k \quad \bar{q} = \cos \frac{\theta}{2} - (\sin \frac{\theta}{2})k$$

$$\left[ \cos \frac{\theta}{2} + (\sin \frac{\theta}{2})k \right] \cdot (xi + yj) \cdot \left[ \cos \frac{\theta}{2} - (\sin \frac{\theta}{2})k \right]$$

$$= (x \cos \theta - y \sin \theta)i + (x \sin \theta + y \cos \theta)j = Xi + Yj$$

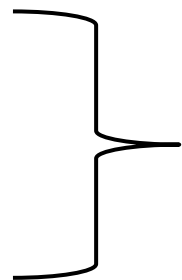


一致

$$\begin{aligned} q &= \left[ \cos \frac{\theta}{2} + (\sin \frac{\theta}{2})k \right] \cdot (xi + yj) \cdot \left[ \cos \frac{\theta}{2} - (\sin \frac{\theta}{2})k \right] \\ &= (x \cos \frac{\theta}{2} \cdot i + y \cos \frac{\theta}{2} \cdot j + x \sin \frac{\theta}{2} \cdot j - y \sin \frac{\theta}{2} \cdot j) (\cos \frac{\theta}{2} - (\sin \frac{\theta}{2})k) \\ &= (x \cos^2 \frac{\theta}{2} - y \sin \frac{\theta}{2} \cos \frac{\theta}{2})i + (x \sin \frac{\theta}{2} \cos \frac{\theta}{2} + y \cos^2 \frac{\theta}{2})j \\ &\quad + (-x \sin^2 \frac{\theta}{2} - y \sin \frac{\theta}{2} \cos \frac{\theta}{2})i + (x \sin \frac{\theta}{2} \cos \frac{\theta}{2} - y \sin^2 \frac{\theta}{2})j \\ &= (x \cos \theta - y \sin \theta)i + (x \sin \theta + y \cos \theta)j = Xi + Yj \end{aligned}$$

テイラー展開

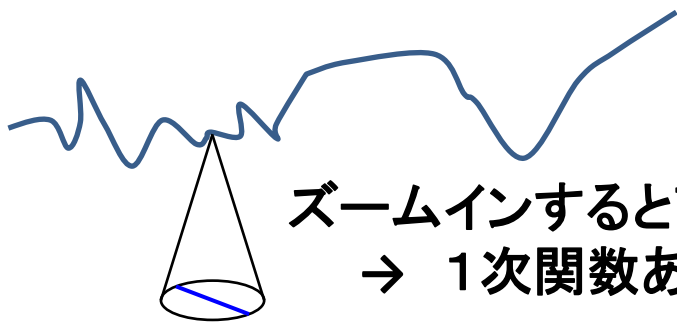
安定性



商品開発ができる

## テイラー展開

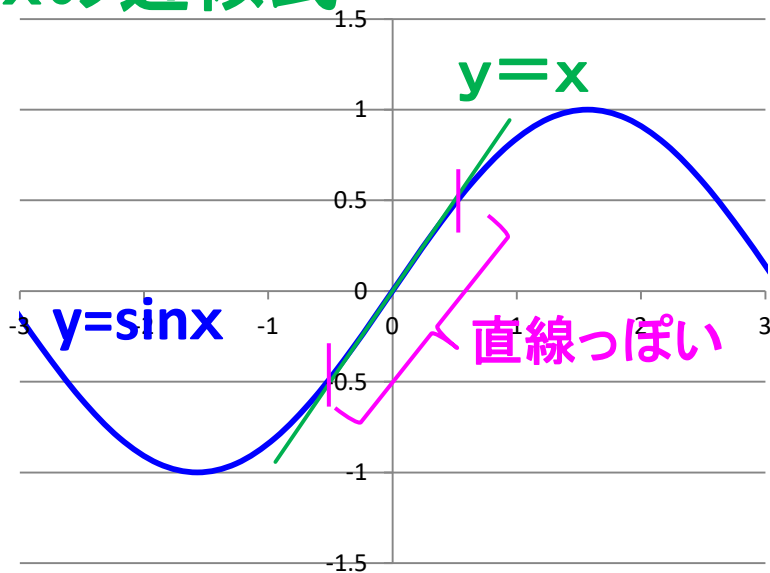
$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(a)}{n!} (x-a)^n$$



ズームインすると直線になっている  
→ 1次関数あるいは2次関数で近似する

近似できないものは「フラクタル」

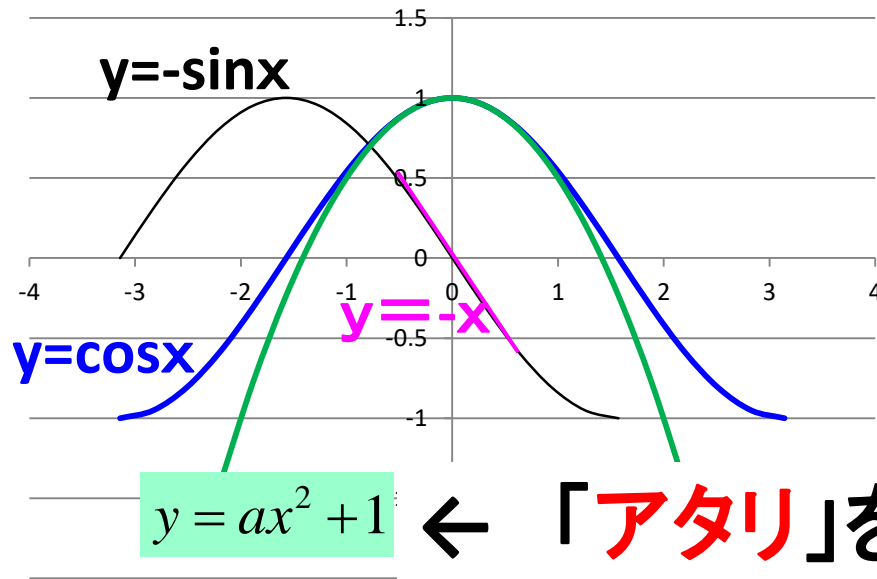
## sinxの近似式



← x=0付近では、sinxをxとする

「アタリ」をつける

# cosxの近似式



$$y = \cos x$$

$$\frac{dy}{dx} = -\sin x \doteq -x$$

$$2ax = -x$$

$$a = -\frac{1}{2}$$

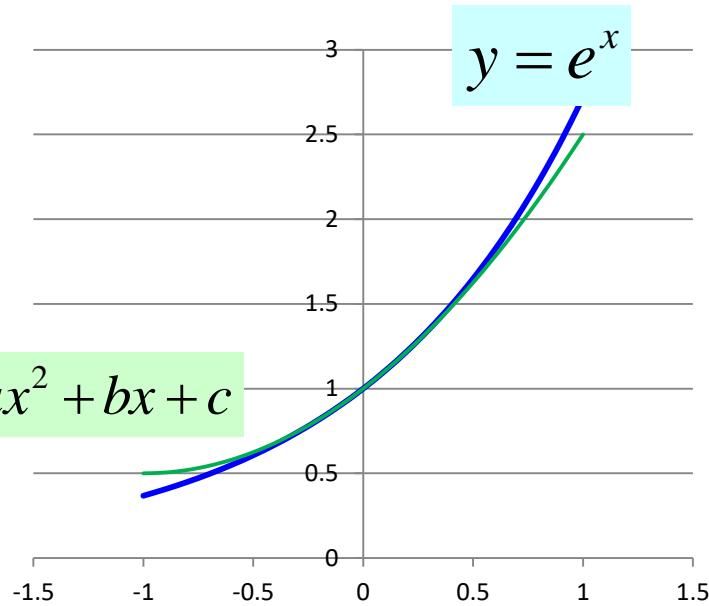
$$y = ax^2 + 1$$

$$\frac{dy}{dx} = 2ax$$

$$y = -\frac{x^2}{2} + 1$$

←  $x=0$ 付近では、 $\cos x$ は左式とする

# $y = e^x$ の近似式



「アタリ」をつける→

$$y = ax^2 + bx + c$$

$$y = ax^2 + bx + c \quad \Bigg| \quad y = e^x \quad \Bigg| \quad x = 0, \quad y = 1 \text{を代入して} \quad c = 1$$

$$y' = 2ax + b \quad \Bigg| \quad y' = e^x \quad \Bigg| \quad x = 0, \quad y' = 1 \text{を代入して} \quad b = 1$$

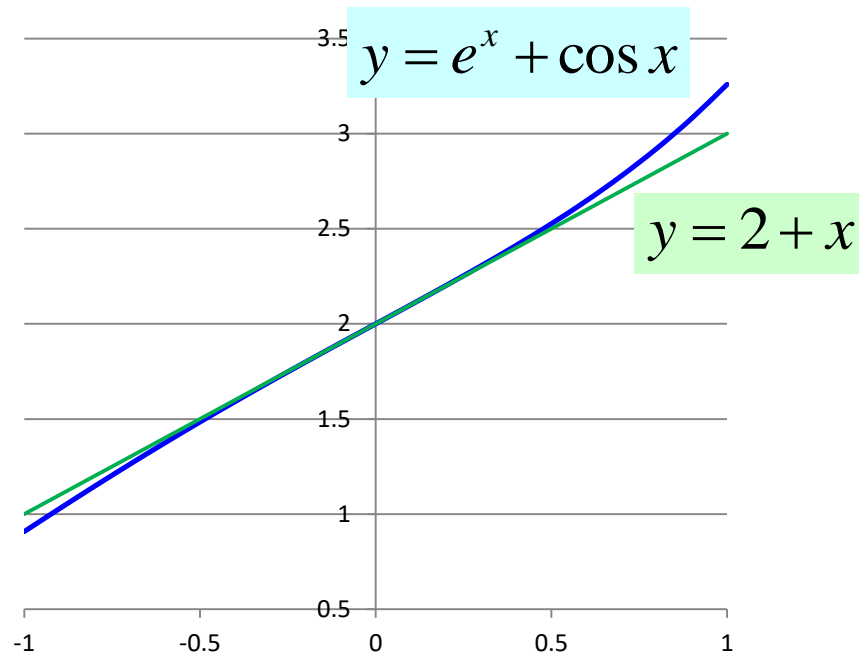
$$y'' = 2a \quad y'' = e^x \quad x = 0 \text{を代入して} \quad y'' = 1 \quad 1 = 2a \quad a = \frac{1}{2}$$

$$e^x \doteq 1 + x + \frac{x^2}{2}$$

テイラー展開

$y = e^x + \cos x$  のテイラー展開は？

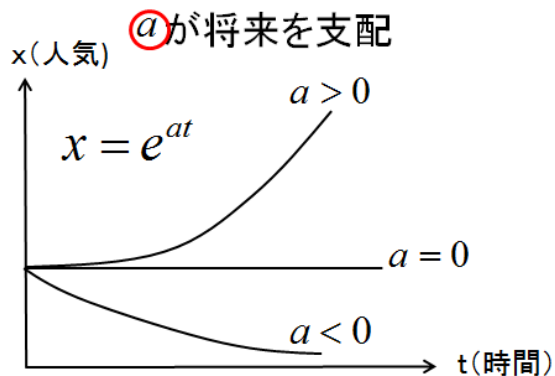
$$y = \left( 1 + x + \frac{x^2}{2} \right) + \left( 1 - \frac{x^2}{2} \right) = 2 + x$$



$x=0$ 付近でないところで近似する場合は、その位置に近い $x$ の値を代入する

# 「安定性解析」では、「外乱が小さい時」という条件下で証明する

$$\frac{dx}{dt} = ax \quad \leftarrow \quad x \text{の時間}(t) \text{変化が自分自身に比例する}$$



$$\frac{dx}{dt} = ax + b \quad \text{安定している状態は} \frac{dx}{dt} = 0$$

$$x = -\frac{b}{a} \quad \text{外乱} \varepsilon \text{を足して} \quad x = -\frac{b}{a} + \varepsilon$$



元の式に代入して、

$$\text{左辺は、} \frac{d}{dt} \left( -\frac{b}{a} + \varepsilon \right) = \frac{d\varepsilon}{dt} \quad \text{右辺は、} a \left( -\frac{b}{a} + \varepsilon \right) + b = a\varepsilon$$

$$\frac{d\varepsilon}{dt} = a\varepsilon$$

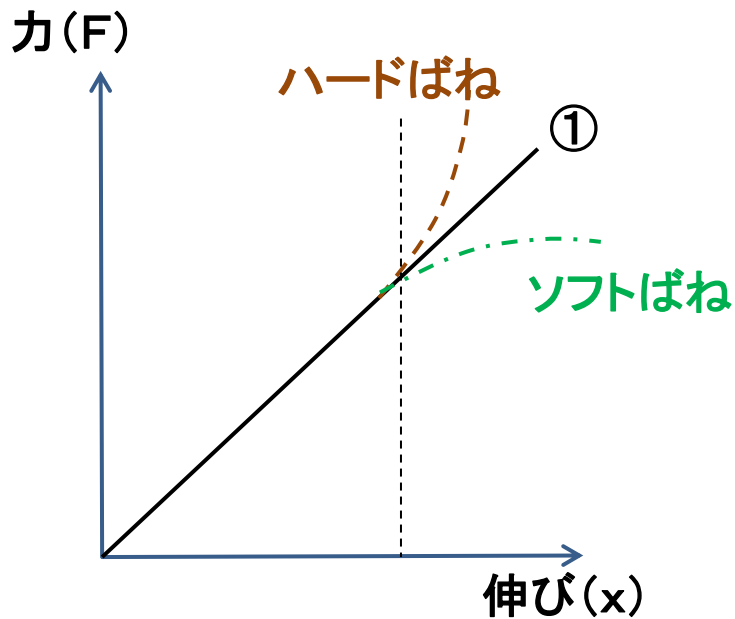
$a > 0$  吹っ飛ぶ

$a < 0$  安定

# 振動と波

非線形が重要





$$F = kx \dots \textcircled{1}$$

$$F = kx + ax^3 \dots \textcircled{2}$$

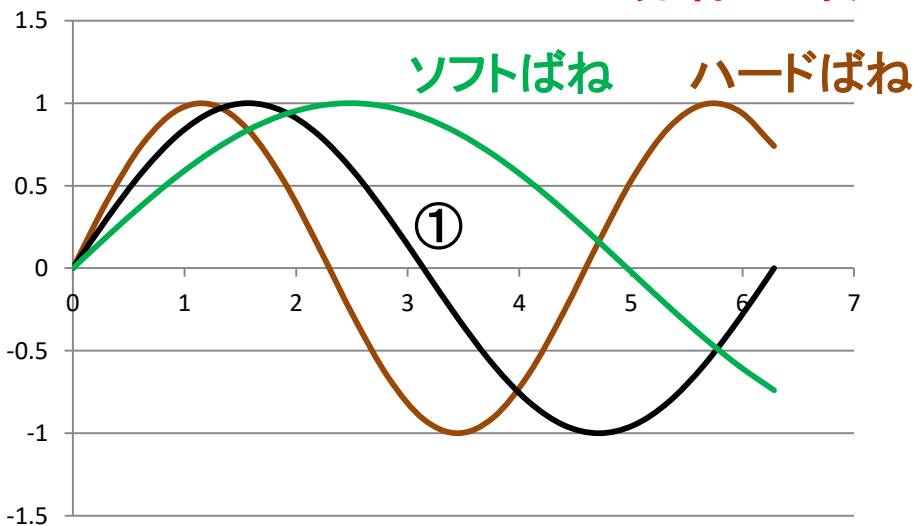
$a > 0$  火に油を注ぐ → ハードばね

$a < 0$  足を引っ張る → ソフトばね

$x^2$ の項はプラスなので考えない

$$F = m \cdot \alpha = m \frac{d^2 x}{dt^2} = -ka - ax^3 \quad \text{ダフイング方程式}$$

非線形部分では固有振動数がズレル



ハードばねの方が振動数が大きく  
振幅が大きいほど更に振動数大きく

$$\omega = 1 + \frac{3}{8} a A^2$$

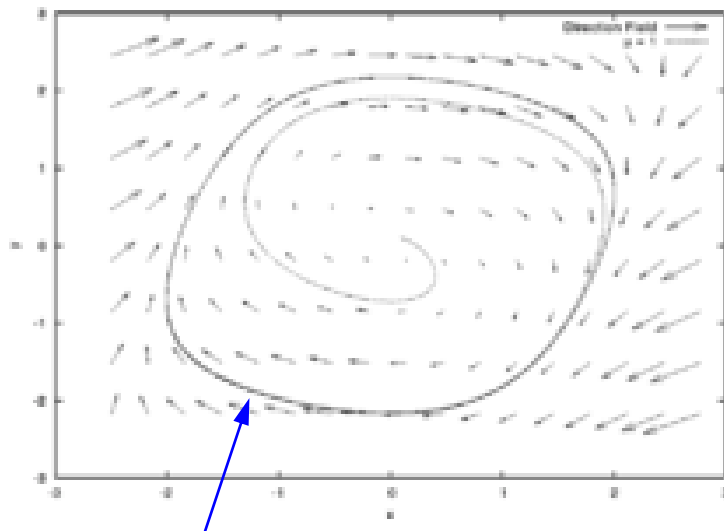
# 非線形の方程式

$$m \cdot \frac{d^2 x}{dt^2} = -kx + a \frac{dx}{dt} - ax^2 \frac{dx}{dt}$$

速度

火に油      足を引っ張る

ファンデルポール方程式

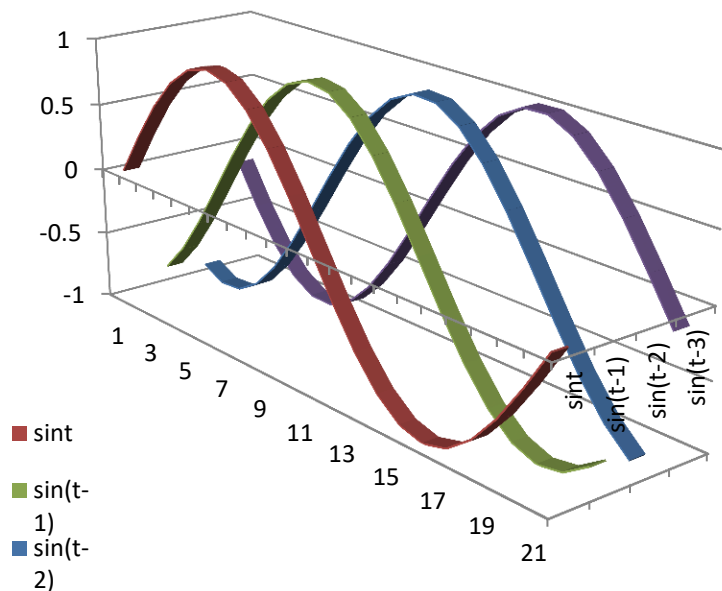


リミットサイクルは非線形系でのみ現れる。リミットサイクルの十分近くの軌道がすべてリミットサイクルに収束するとき、安定である

振動 同じ場所、時間的に変化  
波 振動が空間(場所)に伝わる

$$u = \sin t \quad u \text{は揺れ}$$

$$u = \sin(t - x)$$



$$u = \underbrace{A}_{\text{振動}} \sin(x - \underbrace{ct}_{\text{光の速さ}})$$

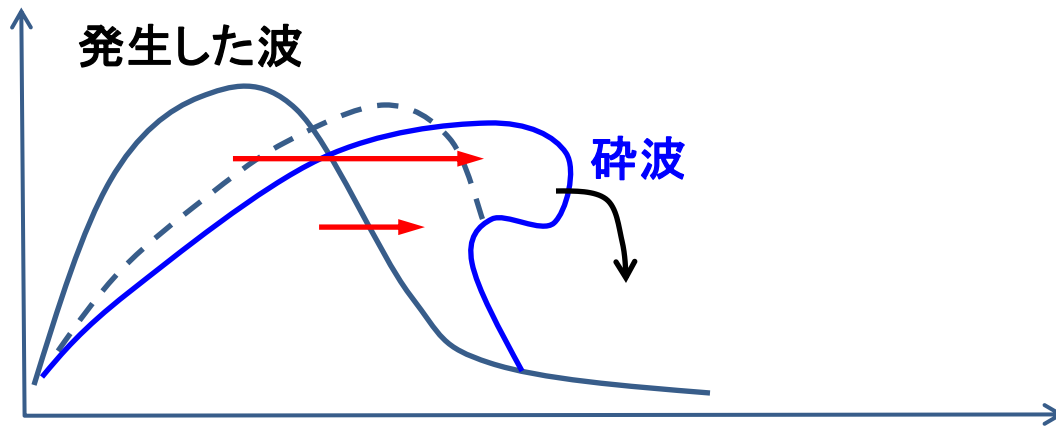
$$\frac{\partial u}{\partial t} = A \cos(x - ct) \times (-c)$$

$$= -cA \cos(x - ct) \dots \textcircled{1}$$

$$\frac{\partial u}{\partial x} = A \cos(x - ct) \dots \textcircled{2}$$

$$\frac{\partial u}{\partial t} = -c \frac{\partial u}{\partial x}$$

波動方程式



$$\frac{\partial u}{\partial t} = -c \frac{\partial u}{\partial x}$$

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} = 0 \quad c \text{を} u \text{に置き換える}$$

波の高さ $u$ が大きくなると波のスピード $\frac{\partial u}{\partial x}$ が速くなる

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$$

衝撃波（拡散、熱伝導でエネルギー逃げる）

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial^3 u}{\partial x^3}$$

津波（エネルギー溜ったまま）

原理・原則を用いて  
「アタリ」をつける



仕事に活かす  
課題を解決