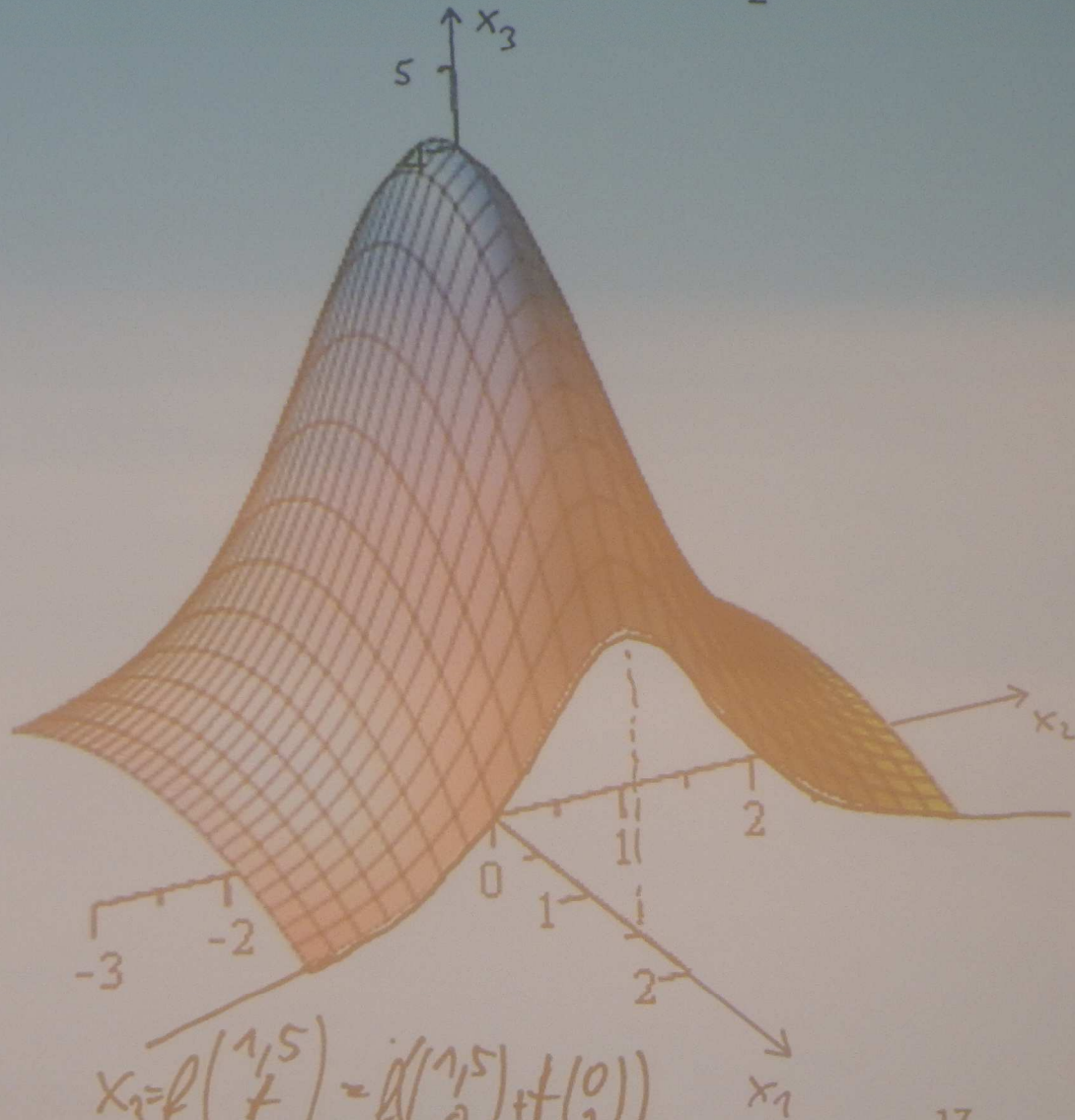


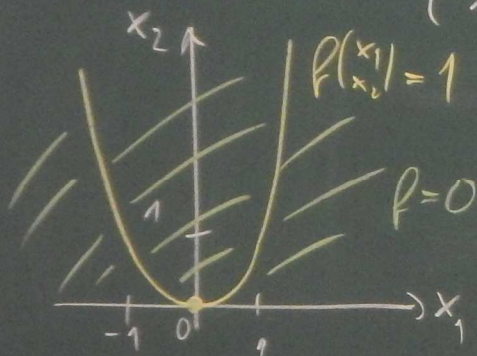
$$f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = (4 - x_1^2) \frac{1}{1 + x_2^2}$$



$$x_3 = f \begin{pmatrix} 1, 5 \\ t \end{pmatrix} = f \begin{pmatrix} 1, 5 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

7.13 Achtung: Die Existenz aller partiellen Ableitungen in x_0 garantiert nicht die Diffbarkeit in x_0 . Z.B.

$$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}: \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \mapsto \begin{cases} 0 & \text{falls } x_1 \neq x_2^2 \vee \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ 1 & \text{falls } x_1 = x_2^2 \wedge \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \end{cases}$$



$$\partial_{x_1} f(0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f\begin{pmatrix} h \\ 0 \end{pmatrix} - f\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}}{h} = 0$$

$$\partial_{x_2} f(0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f\begin{pmatrix} 0 \\ h \end{pmatrix} - f\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}}{h} = 0$$

Es gilt sogar für jeden Richtungsvektor $v \in \mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$:

$$\frac{d}{dt} f(0 + t \cdot v) \Big|_{t=0} = 0$$

Aber f ist nicht stetig in $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$:

$$\left. \begin{aligned} x_n &= \begin{pmatrix} 1/n \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \wedge f\begin{pmatrix} 1/n \\ 0 \end{pmatrix} = 0 \rightarrow 0 \\ x'_n &= \begin{pmatrix} 1/n \\ 1/n^2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \wedge f\begin{pmatrix} 1/n \\ 1/n^2 \end{pmatrix} = 1 \rightarrow 1 \end{aligned} \right\} \begin{array}{l} \text{verschieden} \\ \Rightarrow f \text{ nicht} \\ \text{stetig} \end{array}$$

7.7 mit \Rightarrow f ist in $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ nicht diffbar.
Kontrares

7.14 Kriterium für Diffbarkeit: Sei

$f: \mathbb{R}^m \supseteq D \rightarrow \mathbb{R}$ stetig, D offen und alle partiellen Ableitungen $\partial_j f$ existieren in D und sind stetig in $x_0 \in D$. Dann ist f in x_0 diffbar, und

$$f'(x_0) = (\partial_1 f(x_0) \quad \dots \quad \partial_m f(x_0))$$

ohne Beweis

Also:

Für Diffbarkeit in x_0 notwendig: f stetig in x_0

" " " " hinreichend:

f stetig in x_0 , partielle Abl. exist. und stetig in x_0

Def: Falls $\partial_j f$ in D exist., können von

$\partial_j f: \mathbb{R}^m \supseteq D \rightarrow \mathbb{R}$ wieder partielle Ableitungen gebildet werden. Schreibe $\partial_{x_h} \partial_{x_j} f$ oder

$\frac{\partial^2 f}{\partial x_h \partial x_j}$ oder falls $h=j$: $\frac{\partial^2 f}{\partial x_j^2}$ (partielle Ableitungen 2. Ordnung).

Genauso partielle Ableitungen m -ter Ordnung.

Setze $C^m(D \rightarrow \mathbb{R}) := \{ f: D \rightarrow \mathbb{R} : \text{Alle partiellen}$

Ableitungen von f bis zur m -ten Ordnung existieren und sind stetig auf D , f als nullte partielle Abl. muss auch stetig sein }

Insbesondere: $f \in C^1(D \rightarrow \mathbb{R}) \stackrel{?}{=} f$ ist in jedem $x_0 \in D$ diffbar.

7.2 Extrema

Beispiel: $f\left(\begin{smallmatrix} x_1 \\ x_2 \end{smallmatrix}\right) = (4 - x_1^2) \frac{1}{1 + x_2^2}$ auf $D = \mathbb{R}^2$

Klar ist: Lokales und globales Max in $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $f\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 4$

Untersuchung von f in $\begin{pmatrix} 1,5 \\ 0 \end{pmatrix}$:

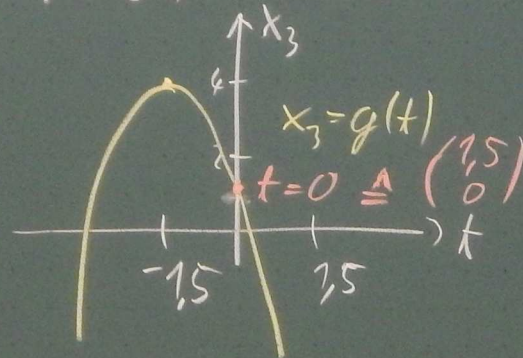
\mathbb{R} : alle partiellen
 f bis zur m -ten Ord-
 und sind stetig
 alle partielle Abl.
 tig sein }
 f ist in jedem $x_0 \in D$
 diffbar.

$\frac{1}{2}$ auf $D = \mathbb{R}^2$
 $\frac{1}{2}$ in $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $f\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = 4$

Verhalten von f längs $G_1 = \{x = \begin{pmatrix} 1,5 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\}$

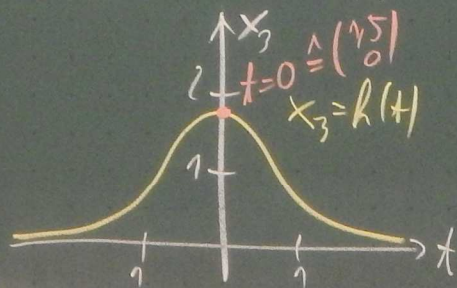
" " " " $G_2 = \{x = \begin{pmatrix} 1,5 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\}$

$$g(t) = f\left(\begin{pmatrix} 1,5+t \\ 0 \end{pmatrix}\right) = 4 - (1,5+t)^2$$

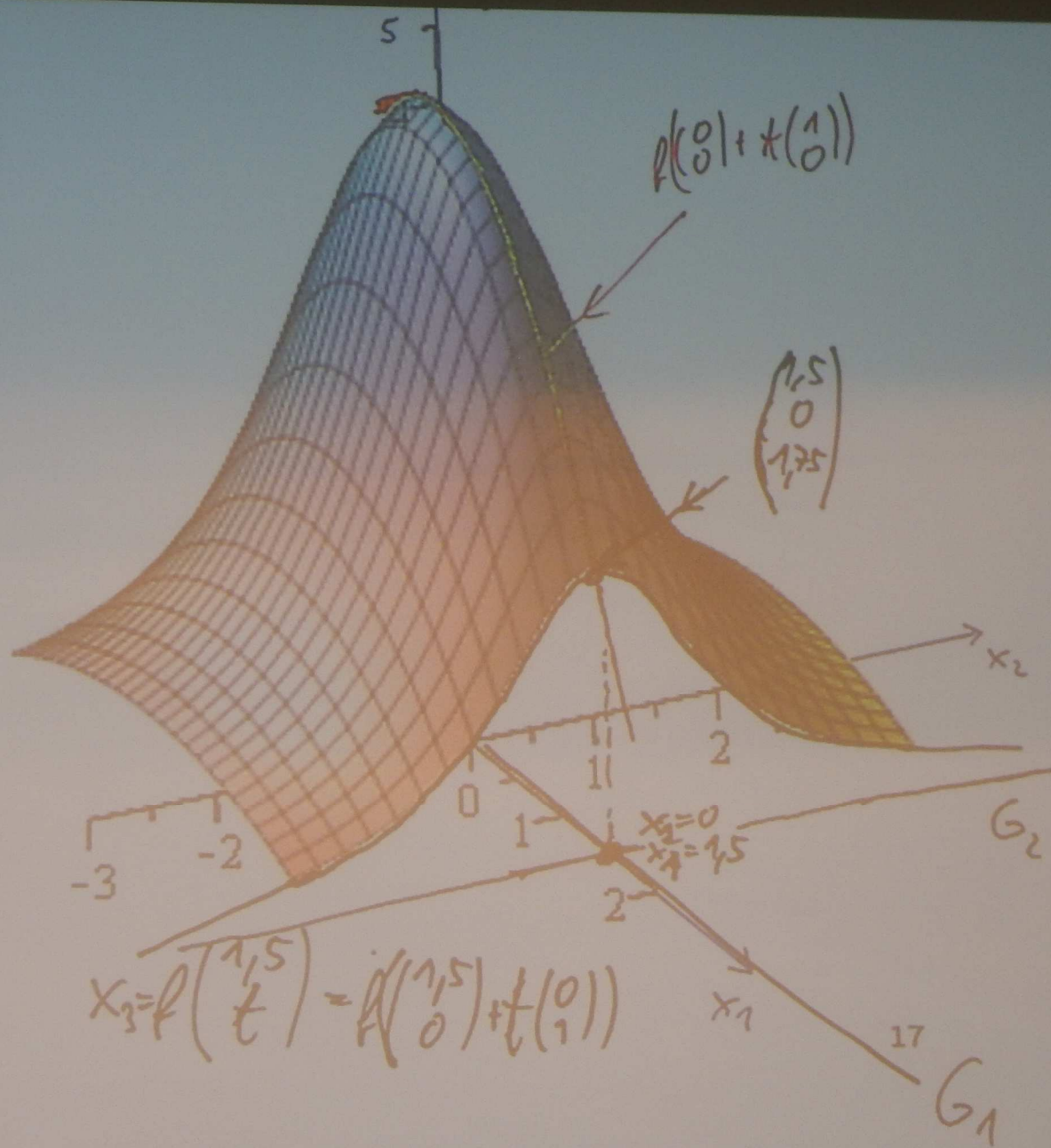


Es liegt kein
 Extremum
 vor bei $\begin{pmatrix} 1,5 \\ 0 \end{pmatrix}$

$$h(t) = f\left(\begin{pmatrix} 1,5 \\ t \end{pmatrix}\right) = 1,75 \cdot \frac{1}{1+t^2}$$



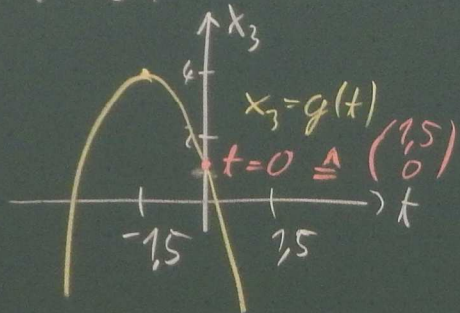
Hier liegt bei
 $t=0$ ein Max
 vor.



Verhalten von f längs $G_1 = \{x = \begin{pmatrix} 1,5 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\}$

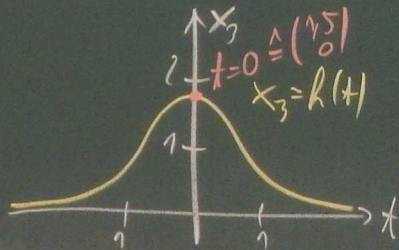
" " " " $G_2 = \{x = \begin{pmatrix} 1,5 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\}$

$$g(t) = f\left(\begin{pmatrix} 1,5+t \\ 0 \end{pmatrix}\right) = 4 - (1,5+t)^2$$



Es liegt beim
Extremum
vor bei $\begin{pmatrix} 1,5 \\ 0 \end{pmatrix}$

$$h(t) = f\left(\begin{pmatrix} 1,5 \\ t \end{pmatrix}\right) = 1,75 \cdot \frac{1}{1+t^2}$$



Hier liegt bei
 $t=0$ ein Max
vor.

Sei $f: \mathbb{R}^m \supseteq D \rightarrow \mathbb{R}$, D offen und f diffbar in x_0 .
Falls f in x_0 ein lokales Maximum hat, dann
bestehen alle Fkten

$$g_v(t) := f(x_0 + t \cdot v)$$

ebenfalls ein lokales Max. bei $t=0$. Wir wissen f"ur:

Notwendig f"ur ein lokales Max. ist $g'_v(0) = 0$

Hinreichend " " " " ist: $g'_v(0) = 0 \wedge g''_v(0) < 0$

Weiter gilt (vgl. 7.12)

$$g'_v(t) = f'(x_0 + t \cdot v) \cdot v = \sum_{j=1}^m (D_{x_j} f)(x_0 + t \cdot v) \cdot v_j$$

Da dies f"ur alle $v \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ gelten muss, folgt:

7.15 Notwendige Bed: Sei $f: \mathbb{R}^m \supseteq D \rightarrow \mathbb{R}$,

Doffen, f diffbar in $x_0 \in D$. Dann:

Wenn f in x_0 ein lokales Extremum hat,
dann folgt $f'(x_0) = 0$ bzw. $\nabla f(x_0) = 0$.

Analog $f'(x_0) = 0$ bedeutet: Waag-
rechte Tangentialebene.

7.16 Hinreichende Bed: Sei $f: \mathbb{R}^m \supseteq D \rightarrow \mathbb{R}$,

Doffen, $f \in C^2(D \rightarrow \mathbb{R})$, $x_0 \in D$. Dann ist

jede der Abbildungen $\partial_{x_j} f: D \rightarrow \mathbb{R}^m$

partiell diffbar mit stetigen Ableitungen $\partial_{x_h} \partial_{x_j} f$.

$$\text{Es folgt } \frac{d}{dt} (\partial_{x_j} f)(x_0 + t \cdot v) = \sum_{h=1}^m \partial_{x_h} \partial_{x_j} f(x_0 + t \cdot v) \cdot v_h$$

$$\Rightarrow g_v''(t) = \sum_{j=1}^m \sum_{h=1}^m \partial_{x_h} \partial_{x_j} f(x_0 + t \cdot v) v_h v_j$$

$$\Rightarrow g_v''(0) = \sum_{j=1}^m \sum_{h=1}^m \partial_{x_h} \partial_{x_j} f(x_0) v_h v_j$$

$$= \left\langle \begin{pmatrix} \partial_{x_1} \partial_{x_1} f(x_0) & \partial_{x_1} \partial_{x_2} f(x_0) & \dots & \partial_{x_1} \partial_{x_m} f(x_0) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \partial_{x_m} \partial_{x_1} f(x_0) & \dots & \dots & \partial_{x_m} \partial_{x_m} f(x_0) \end{pmatrix} \cdot v, v \right\rangle$$

$m \times m$ -Matrix

= $H_f(x_0)$ Hesse-Matrix von f

Man kann beweisen:

$f'(x_0) = 0$ \wedge $H_f(x_0)$ ist pos. definit $\Rightarrow f$ besitzt in x_0

ein lokales
striktes Min/Max

Später: $H_f(x_0)$ ist symmetrisch. Deshalb kann der letzte Satz umformuliert werden:

7.17 Satz: Sei $D \subseteq \mathbb{R}^m$ offen, $f \in C^2(D \rightarrow \mathbb{R})$, $x_0 \in D$ und $f'(x_0) = 0$. Dann:

- 1) Hat $H_f(x_0)$ nur pos. Eigenwerte, so hat f in x_0 ein lokales striktes Min.
- 2) Hat $H_f(x_0)$ nur negative EWe, so hat f in x_0 ein lokales striktes Max.
- 3) Hat $H_f(x_0)$ sowohl positive als auch negative EWe, so hat f in x_0 einen Sattelpunkt.

In jeder Umgebung von x_0 gibt es Punkte x, x' , so dass $f(x) > f(x_0)$ und $f(x') < f(x_0)$.

7.18 Beisp: $f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = (x_1^2 - x_2^2) \ln(x_1)$ im $D = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} : x_1 > 0 \right\}$

Kritische Punkte $f'(x_0) = 0$ bzw. $\nabla f(x_0) = 0$:

$$\nabla f = \begin{pmatrix} 2x_1 \ln(x_1) + (x_1^2 - x_2^2) \frac{1}{x_1} \\ -2x_2 \ln(x_1) \end{pmatrix} \stackrel{!}{=} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 2x_1 \ln(x_1) + \frac{x_1^2 - x_2^2}{x_1} = 0 & (1) \\ 2x_2 \ln(x_1) = 0 & (2) \end{cases}$$

$$(2) \Leftrightarrow x_2 = 0 \vee x_1 = 1$$

In (1) eingesetzt:

$$x_2=0 \stackrel{(1)}{\Rightarrow} 2x_1 \ln(x_1) + \frac{x_2^2}{x_1} = 0$$

$$\Leftrightarrow x_1(2\ln(x_1) + 1) = 0$$

$$x_1 > 0 \Leftrightarrow \ln(x_1) = -\frac{1}{2}$$

$$\Leftrightarrow x_1 = e^{-1/2}$$

\Rightarrow Krit. Pkt $P_1(e^{-1/2}, 0)$

$$x_1=1 \stackrel{(1)}{\Rightarrow} (1-x_2^2) \cdot \frac{1}{1} = 0 \Leftrightarrow x_2 = \pm 1$$

\Rightarrow Krit. Pkte $P_{2/3}(1, \pm 1)$

$$H_f(x) = \begin{pmatrix} \underbrace{2\ln(x_1) + 2\frac{x_1}{x_1}}_{\partial x_1 \partial x_1 f} + 1 + \frac{x_2^2}{x_1} & -\frac{2x_2}{x_1} \\ -\frac{2x_2}{x_1} & \underbrace{-2\ln(x_1)}_{\partial x_2 \partial x_2 f} \end{pmatrix}$$

Symmetrie

$$H_f \begin{pmatrix} e^{-1/2} \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \cdot (-\frac{1}{2}) + 2 + 1 + 0 & 0 \\ 0 & -2 \cdot (-\frac{1}{2}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

\Rightarrow EWe $\lambda_1 = 2, \lambda_2 = 1$

\Rightarrow In P_1 hat f ein lokales striktes Min.

$$H_f \begin{pmatrix} 1 \\ \pm 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3+1 & \mp 2 \\ \mp 2 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{EWe: } \det \begin{pmatrix} 4-\lambda & \mp 2 \\ \mp 2 & -\lambda \end{pmatrix} = \lambda^2 - 4\lambda - 4 \stackrel{!}{=} 0$$

$$\Leftrightarrow \lambda_{1/2} = 2 \pm \sqrt{4+4} = 2 \pm 2\sqrt{2}$$

$\Rightarrow \lambda_1 > 0 \wedge \lambda_2 < 0$

\Rightarrow In $P_{2/3}$ hat f Sattelpunkte.

7.3 Ableitung IV

7.19 Def. Sei $f: \mathbb{R}^m \supseteq D \rightarrow \mathbb{R}^m$, D offen.

Dann heißt f differenzierbar in $x_0 \in D$,

falls eine $m \times m$ -Matrix A existiert, so dass

$$\lim_{\substack{x \rightarrow x_0, x \in D \\ x \neq x_0}} \frac{1}{\|x - x_0\|} (f(x) - f(x_0) - A \cdot (x - x_0)) = 0$$

Oder äquivalent

$$f(x) = f(x_0) + A \cdot (x - x_0) + \|x - x_0\| \cdot r(x)$$

$$\text{mit } \lim_{x \rightarrow x_0} r(x) = 0$$

A ist eindeutig bestimmt und heißt

Ableitung von f in x_0 : $f'(x_0) = A$

7.20 Bem. 1) Im Fall $m=1$ ist dies 7.4

2) Ist f in x_0 diffbar, und $f = \begin{pmatrix} f_1 \\ \vdots \\ f_m \end{pmatrix}$, so gilt

$$f'(x_0) = \begin{pmatrix} \partial_{x_1} f_1(x_0) & \partial_{x_2} f_1(x_0) & \dots & \partial_{x_m} f_1(x_0) \\ \partial_{x_1} f_2(x_0) & \dots & \dots & \partial_{x_m} f_2(x_0) \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ \partial_{x_1} f_m(x_0) & \dots & \dots & \partial_{x_m} f_m(x_0) \end{pmatrix}$$

=: $J_f(x_0)$ Jacobi-Matrix

7.21 Beisp. $f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1^2 + x_2 \\ e^{x_1 x_2} \\ \sin(x_2) \end{pmatrix}$

$$\Rightarrow f' \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_1 & 1 \\ x_2 e^{x_1 x_2} & x_1 e^{x_1 x_2} \\ 0 & \cos(x_2) \end{pmatrix} = J_f \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$