

(1)

Gegeben $U \subseteq \mathbb{R}^n$.

$f: U \rightarrow \mathbb{R}$.

Ziel: Finde (lokale) Minima und Maxima von f .

Erinnerung: Ist $U \subseteq \mathbb{R}^n$ offenes Intervall, so gilt $f = g: U \rightarrow \mathbb{R}$ differenzierbar:

Ist $x \in U$ lokales Min/Max so gilt $g'(x) = 0$

Ist g bei x zweimal differenzierbar so folgt aus
 $g''(x) < 0$, dass x lokales Maximum und aus
 $g''(x) > 0$, dass x lokales Minimum ist.



Ist U nicht offen, so muss man den Rand von U separat auf Minima/Maxima überprüfen.

Um dies zu verallgemeinern müssen wir zuerst die Analoie von Intervallen etwas untersuchen:

(2)

Def: Für $x \in \mathbb{R}^n$ und $\varepsilon > 0$ definieren wir die
 ε -Umgebung von x

$$U_\varepsilon(x) = \{v \in \mathbb{R}^n \mid |x-v| < \varepsilon\}.$$

Sei $U \subseteq \mathbb{R}^n$. Ein $x \in U$ heißt innerer Punkt von U , falls es ein $\varepsilon > 0$ gibt, sodass

$$U_\varepsilon(x) \subseteq U.$$

Ein $x \in \mathbb{R}^n - U$ heißt äußerer Punkt von U falls es ein $\varepsilon > 0$ gibt, sodass

$$U_\varepsilon(x) \subseteq \mathbb{R}^n - U.$$

Ein $x \in \mathbb{R}^n$ heißt Randpunkt von U falls er weder einer inneren noch ein äußerer Punkt von U ist. Das heißt für jedes $\varepsilon > 0$ enthält $U_\varepsilon(x)$ sowohl Punkte aus U als auch aus $\mathbb{R}^n - U$.

Wir setzen

$$\overset{\circ}{U} = \{\text{innere Punkte von } U\} \quad \underline{\text{Innen von } U}$$

$$\bar{U} = \mathbb{R}^n - \{\text{äußere Punkte von } U\} \quad \underline{\text{Abschluss von } U}$$

$$\partial U = \{\text{Randpunkte von } U\}. \quad \underline{\text{Rand von } U}.$$

Beobachtung: Es gelten

$$\bar{U} - \partial U = \overset{\circ}{U} \subseteq U \subseteq \bar{U} - \overset{\circ}{U} \cup \partial U.$$

(3)

Def U heißt offen falls $U = \overset{\circ}{U}$ und
geschlossen falls $U = \overline{U}$.

U ist also offen bzw. geschlossen wenn es
keinen bzw. jeden seiner Randpunkte enthält.

Beobachtung

Es gelten

- das Inne von U ist offen, $\overset{\circ}{(\overset{\circ}{U})} = \overset{\circ}{U}$
- der Abschluss ist geschlossen, $\overline{\overline{U}} = \overline{U}$
- $\partial U = \partial \overset{\circ}{U}$, $\overset{\circ}{\partial U} = \emptyset$, $\Rightarrow \partial \overline{U} = \partial U$.

Bsp • $a, b \in \mathbb{R}$

$$[a, b] = \{x \in \mathbb{R} \mid a \leq x \leq b\}$$

$$\overset{\circ}{[a, b]} = \{x \in \mathbb{R} \mid a < x < b\}$$

$$\overset{\circ}{[a, b]} =]a, b[, \quad \overline{[a, b]} = [a, b]$$

$$\partial \overset{\circ}{[a, b]} = \partial [a, b] - \{a, b\}.$$

$$\bullet \quad a \in \mathbb{R}$$

$$\overset{\circ}{[a, -\infty)} = \{x \in \mathbb{R} \mid a < x\}$$

$$\overset{\circ}{]-\infty, \infty[} = \{x \in \mathbb{R} \mid -\infty < x < \infty\}$$

$$[a, \infty) =]a, \infty[, \quad \overline{[a, \infty)} = [a, \infty]$$

$$\partial [a, \infty) = \partial]a, \infty[- \{a\}$$

4

In allgemeinen aber aufpassen: $\mathbb{Z} \subseteq \mathbb{R}$, $\mathbb{Q} \subseteq \mathbb{R}$

$$\overset{\circ}{\mathbb{Z}} = \emptyset, \quad \partial \mathbb{Z} = \overline{\mathbb{Z}} = \mathbb{Z}$$

$$\overset{\circ}{\mathbb{Q}} = \emptyset, \quad \partial \mathbb{Q} = \overline{\mathbb{Q}} = \mathbb{R}$$

$$\overset{\circ}{\mathbb{R}} = \overline{\mathbb{R}} = \mathbb{R}, \quad \partial \mathbb{R} = \emptyset.$$

- Setze für $x \in \mathbb{R}^n$ und $\varepsilon > 0$

$$\mathcal{D}_\varepsilon(x) = \{v \in \mathbb{R}^n \mid |x-v| \leq \varepsilon\}$$

$$\text{und } S_\varepsilon(x) = \{v \in \mathbb{R}^n \mid |x-v| = \varepsilon\}$$

$$\overset{\circ}{\mathcal{D}_\varepsilon(x)} = U_\varepsilon(x), \quad \overline{U_\varepsilon(x)} = \mathcal{D}_\varepsilon(x)$$

$$\partial U_\varepsilon(x) = \partial \mathcal{D}_\varepsilon(x) = S_\varepsilon(x)$$

- Ist $X \subseteq \mathbb{R}^n$ so gilt

$$(\overset{\circ}{\mathbb{R}^n - X}) = \mathbb{R}^n - \overline{X}, \quad \overline{\mathbb{R}^n - X} = (\overset{\circ}{\mathbb{R}^n - X})$$

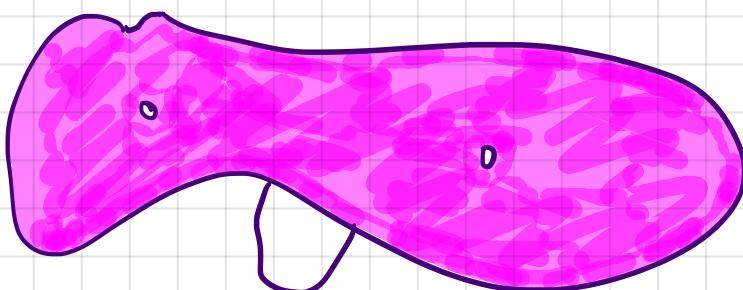
$$\partial(\overset{\circ}{\mathbb{R}^n - X}) = \partial X.$$

- Ist etwa $X \subseteq \mathbb{R}^n$ endlich so gilt

$$(\overset{\circ}{\mathbb{R}^n - X}) = \mathbb{R}^n - X, \quad \overline{(\overset{\circ}{\mathbb{R}^n - X})} = \mathbb{R}^n$$

$$\partial(\overset{\circ}{\mathbb{R}^n - X}) = X$$

•



$$\sim (-) = \text{shaded shape}$$

$$\partial(-) = \text{boundary outline}$$

5

Sei jetzt $U \subseteq \mathbb{R}^n$ offen, $f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ und $v \in \mathbb{R}^n$, $x \in U$. Dann gibt es ein $\epsilon > 0$ mit
 $U_\epsilon(x) \subseteq U$

$$f_{v,x}:]-\frac{\epsilon}{\|v\|}, \frac{\epsilon}{\|v\|}[\rightarrow \mathbb{R}^m$$

$$t \longmapsto f(x + tv)$$

ist wohl-definiert (wo man $\frac{\epsilon}{\|v\|} = \infty$ $f_v \stackrel{\text{lese}}{=} v=0$).

Def Sind die Komponenten f differenzierbar

$$f_{x,v}^i :]-\frac{\epsilon}{\|v\|}, \frac{\epsilon}{\|v\|}[\rightarrow \mathbb{R}$$

von $f_{x,v}$ allesamt differenzierbar sei 0, so sagt man f sei bei x partiell in Richtung v differenzierbar.

Der Vektor

$$\frac{\partial f}{\partial v}(x) \in \mathbb{R}^m \text{ mit i-ter Komponente } (f_{x,v}^i)'(0)$$

heißt die partielle Ableitung von f bei x in Richtung v.

Ist f für jeden Punkt $x \in U$ in alle Richtungen differenzierbar so ergeben sich Funktionen

$$\frac{\partial f}{\partial v}: U \rightarrow \mathbb{R}^m$$

für alle $v \in \mathbb{R}^n$.

Bsp: $u=1, m=1, f: U \rightarrow \mathbb{R}$

(6)

$$\leadsto \frac{\partial f}{\partial x}(x) = 2 \cdot f'(x)$$

+

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x) = f'_{2,x}(0), f'_{2,x}(t) = f(x+2t)$$

$$\text{Kettenregel: } f'_{2,x}(0) = f'(x+2 \cdot 0) \cdot 2$$

Bem: Es gilt allgemein
(Kettenregel)

$$\frac{\partial f}{\partial x_v}(x) = 2 \cdot \frac{\partial f}{\partial v}(x)$$

\leadsto Nehmen oft $|v|=1$ an.

Das obere Beispiel hatte auch nichts mit $m=1$ zu tun: $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(x) = \begin{pmatrix} f'_1(x) \\ \vdots \\ f'_{m,i}(x) \end{pmatrix}.$$

$\underline{\frac{\partial f}{\partial e_i}}$ für $e_i = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ i \\ 0 \end{pmatrix} \leftarrow i\text{-te Zeile, setze}$

$$\frac{\partial f}{\partial e_i}(x) =: \partial_i f(x)$$

Nun berechnet $\partial_i f(x)$ indem man in $x = (x_1, \dots, x_n)$ alle Einträge außer x_i als konstant betrachtet und „nach x_i ableitet“.

Bsp

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \\ (x, y) \mapsto 4x \cdot \sin(x+y)$$

$$\Rightarrow (\partial_1 f)(x, y) = 4 \sin(x+y) + 4x \cos(x+y)$$

$$(\partial_2 f)(x, y) = 4x \cos(x+y)$$

$$\frac{\partial f}{\partial(t)}(x, y) = f'(x, t) = 4 \sin(x+y) \\ + 8x \cos(x+y)$$

$$\text{da } f_{(x,t)}(t) = f(x+t, y+t) \\ = 4(x+t) \sin(x+y+2t)$$

$$\text{Bedeutung: } \frac{\partial f}{\partial(t)} = \frac{\partial f}{\partial(x)} + \frac{\partial f}{\partial(y)}$$

Das ist kein Unfall:

Def ist $f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ in alle Richtungen stetig differenzierbar und $x \in U$, so definiere die Jacobi-Matrix $D_x f \in \text{Mat}(n, m)$ durch

$$(D_x f)_{ij} = \partial_i f_j, \text{ also}$$

$$D_x f = \begin{pmatrix} \partial_1 f_1 & \cdots & \partial_n f_1 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \partial_1 f_m & \cdots & \partial_n f_m \end{pmatrix}$$

(8)

Dann heißt

$$Df: U \rightarrow \text{Mat}(n, m)$$

das totale Differential von f .

Satz Sei B Basis des \mathbb{R}^n . Dann sind äquivalent

- $\frac{\partial f}{\partial b}: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist stetig für alle $b \in B$.
- f ist in alle Richtungen stetig differenzierbar

In diesem Fall gilt

$$(D_x f) \cdot v = \frac{\partial f}{\partial v}(x) \quad \forall x \in U, v \in \mathbb{R}^n$$

oder allgemeiner für jede Basis B' von \mathbb{R}^m .

$$(D_x f)_{BB'} \cdot v_B = \left(\frac{\partial f}{\partial v_i}(x) \right)_{B'}$$

Bsp $m=1$, $f: U \rightarrow \mathbb{R}$, $U \subseteq \mathbb{R}^n$, $x \in U$

$\rightsquigarrow D_x f \in \text{Mat}(1, n) \cong \mathbb{R}^n$. Aufgefasst als

Spaltenvektor schreibt man für $D_x f$ oft

$$(\nabla f)(x) \text{ oder } (\text{grad } f)(x)$$

$\rightsquigarrow \nabla f: U \rightarrow \mathbb{R}^n$. Die Formel

$$(D_x f) \cdot v = \frac{\partial f}{\partial v}(x) \text{ wird dann} \\ \langle \nabla f(x), v \rangle = \frac{\partial f}{\partial v}(x)$$

(9)

Es folgt für $\|\nu\|=1$:

$$\frac{\partial f}{\partial \nu}(x) = |\nabla f(x)| \cos \varphi(\nu, \nabla f(x)).$$

Also ist $\frac{\partial f}{\partial \nu}(x)$ maximal für $\nu = \nabla f(x) / |\nabla f(x)|$

$\rightsquigarrow \nabla f(x)$ zeigt in die Richtung des größten Anstiegs von f um x . Dieser ist dann $|\nabla f(x)|$.

Def $f: U \rightarrow \mathbb{R}$ hat bei x ein lokales Maximum / Minimum, wenn es ein $\varepsilon > 0$ gibt mit $f(u) \geq f(x) \quad \forall u \in U_\varepsilon(x)$.

Cor Hat f bei x ein lokales Extremum
 $\rightarrow \nabla f(x) = 0$.

Um zu entscheiden ob es sich bei einer solchen Nullstelle des Gradienten um ein Extremum handelt, sieht man mittels:

Def Ist $\nabla f: U \rightarrow \mathbb{R}^n$ in alle Richtungen differenzierbar, so setze $H_x f = D_x \nabla f$.

$H f: U \rightarrow \text{Mat}(n, n)$
 "Hesse-Matrix".

$H_f(x)$ ist also die Matrix der zweiten partiellen Ableitungen:

$$H_x f = \begin{pmatrix} \partial_1 \partial_1 f(x) & \dots & \partial_n \partial_1 f(x) \\ \vdots & & \vdots \\ \partial_1 \partial_n f(x) & \dots & \partial_n \partial_n f(x) \end{pmatrix}$$

Satz (Schwarz): Ist ∇f in alle Richtungen stetig diff'bar so ist $H_x f$ symmetrisch.

Ziel dieses Abschnitts ist nun folgendes,

Theorem: Ist $f: U \rightarrow \mathbb{R}^n$, $U \subset \mathbb{R}^n$ offen, zweimal stetig in alle Richtungen diff'bar und $x \in \mathbb{R}^n$ mit $\nabla f(x) = 0$. Dann gilt

- i) sind alle Eigenwerte von $H_x f$ positiv
so hat f bei x ein lokales Minimum
- ii) 
 negativ Maximum
- iii) hat $H_x f$ sowohl positive als auch negative Eigenwerte so ist x ein Sattelpunkt von f .