

# ANALYSIS III

16.11.2017

J. Behrens

① Beweis<sup>idea</sup> (Satz über implizite Funktionen in  $\mathbb{R}^2$ )

• Vor:  $\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) \neq 0$

• Betrachte die verkettete Funktion

$$f(x, y) = 0 \quad \text{mit } y = g(x)$$

• Kettenregel für Ableitung nach  $x$  unter der Ann.  $f(x, g(x)) = 0$  für  $x \in U$

$$0 = f'(x, y) = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{dx}{dx} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{dy}{dx} = \frac{\partial f}{\partial x} + \underbrace{\frac{\partial f}{\partial y}}_{\neq 0} \underbrace{\frac{dy}{dx}}_{y'}$$

• Daher folgt:

$$y' = g'(x) = - \frac{\frac{\partial f}{\partial x}(x, g(x))}{\frac{\partial f}{\partial y}(x, g(x))}$$

## ② Beispiel:

• Betrachte:  $f(x, y, z) = z^3 + xz + y = 0$  (\*)

• Frage: Für welche  $(x, y)$  lässt sich (\*) nach  $z$  auflösen?

• Ableitung nach  $z$ :  $\frac{\partial f}{\partial z} = 3z^2 + x \neq 0$

• Satz über impl. Fkt.: Eindeutige Lösbarkeit von  $f(x, y, z) = 0$  mit  $3z^2 + x \neq 0$

• Ableitungen von  $z = z(x, y)$ :

$$\frac{\partial z}{\partial x} = - \frac{z(x, y)}{3z^2(x, y) + x}$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = \frac{1}{3z^2(x, y) + x}$$

• Problem: Würde man  $\frac{\partial z}{\partial x}$  und  $\frac{\partial z}{\partial y}$  wirklich ausrechnen wollen, dann müsste man  $z(x, y)$  vorher bestimmen 😞

### ③ Beweis (notwendige Bedingung)

- Sei  $\vec{x}_0 = (x_{0_1}, \dots, x_{0_n})^T$  lokale Extremalstelle von  $f$ .
- Definiere:  $g(x_k) := f(x_{0_1}, \dots, x_{0_{k-1}}, x_k, x_{0_{k+1}}, \dots, x_{0_n})$ ,  $k \in \{1, \dots, n\}$   
 $g$  ist Funktion einer Veränderlichen  $g: \bar{D} \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $\bar{D} \subset \mathbb{R}$
- Wir wissen:  $g(x_{0_k})$  hat ein Extremum
- Satz über impl. Fkt in  $\mathbb{R}$ :

$$0 = g'(x_{0_k}) = \frac{\partial f}{\partial x_k}(\vec{x}_0)$$

□

# 4) Beweis (lin. Kriterium)

- Annahme:  $(\vec{z} \cdot \nabla)^2 f(\vec{x}_0) > 0 \quad \forall \vec{z} \neq 0$
- Taylor-Formel: Es gilt für alle  $\vec{z}$ , für die die Verbindung  $[\vec{x}_0, \vec{x}_0 + \vec{z}] \subset D$

$$f(\vec{x}_0 + \vec{z}) = f(\vec{x}_0) + f'(\vec{x}_0) \vec{z} + \frac{1}{2} \int_0^1 (1-s) (\vec{z} \cdot \nabla)^2 f(\vec{x}_0 + s\vec{z}) ds \quad s \in [0, 1]$$

- Wegen  $f'(\vec{x}_0) = 0$

$$f(\vec{x}_0 + \vec{z}) = f(\vec{x}_0) + \frac{1}{2} \int_0^1 (1-s) (\vec{z} \cdot \nabla)^2 f(\vec{x}_0 + s\vec{z}) ds \quad (**)$$

- Nach Vor.  $\vec{x}_0$  innerer Punkt in  $D$  und  $(\vec{z} \cdot \nabla)^2 f(\vec{x}_0) > 0 \quad \forall \vec{z} \neq 0$ , d.h. Es gibt Umgebung  $U \subset D$  von  $x_0$  mit

$$(\vec{z} \cdot \nabla)^2 f(\vec{x}_0 + s\vec{z}) > 0 \quad \text{für } \vec{x}_0 + s\vec{z} \in U, \vec{z} \neq 0, 0 < s < 1$$

gilt wegen Stetigkeit der 2. Ableitungen

- Wählt man  $\vec{z}$  fest, so nimmt  $\underbrace{(\vec{z} \cdot \nabla)^2 f(\vec{x}_0 + s\vec{z})}_{\text{stetig in } s}$  für  $s \in [0, 1]$  sein Minimum  $c$  an, wg. Stetigkeit.

- Es gilt also  $(\vec{z} \cdot \nabla)^2 f(\vec{x}_0 + s\vec{z}) \geq c > 0 \quad \forall s \in [0, 1]$

- Einsetzen in (\*\*):

$$f(\vec{x}_0 + \vec{z}) - f(\vec{x}_0) \geq \frac{1}{2} \int_0^1 (1-s) c ds = \frac{c}{4} > 0$$

- Also  $f(\vec{x}_0 + \vec{z}) > f(\vec{x}_0)$  für jeden  $(\vec{x}_0 + \vec{z}) \in U, \vec{z} \neq 0$

- Für Maximum verfährt man analog mit  $-f$  □

## ⑤ Beweis (Alternative hinreichende Bedingung)

- Hesse-Matrix ist reell und symmetrisch

→ Es existiert eine orthogonale Eigenvektorbasis

$$\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_n \quad \text{so dass} \quad \vec{z} = \sum_{k=1}^n c_k \vec{x}_k, \quad c_k \in \mathbb{R}$$

- Für die Eigenwerte von  $H_f(\vec{x}_0)$ :

$$H_f(\vec{x}_0) \vec{x}_k = \lambda_k \vec{x}_k \quad (k=1, \dots, n)$$

- Daher  $H_f(\vec{x}_0) \vec{z} = H_f(\vec{x}_0) \sum_{k=1}^n c_k \vec{x}_k = \sum_{k=1}^n \lambda_k c_k \vec{x}_k$

- Skalar mult. von links mit  $\vec{z}^T$ :

$$\vec{z}^T H_f(\vec{x}_0) \vec{z} = \sum_{j=1}^n c_j \vec{x}_j^T \sum_{k=1}^n \lambda_k c_k \vec{x}_k = \sum_{k=1}^n \lambda_k c_k^2 \alpha^2$$

denn da  $\vec{x}_k$  orthogonale Basisvektoren:

$$\vec{x}_j^T \vec{x}_k = \begin{cases} 0 & \text{für } j \neq k \\ \alpha^2 \neq 0 & \text{für } j = k \end{cases}$$

- Damit ist  $\vec{z}^T H_f(\vec{x}_0) \vec{z} < 0$  falls alle EW  $\lambda_k < 0$

→  $x_0$  Maximalstelle

- Analog für Minimalstelle

□

## ⑥ Beispiel

• Betrachte :  $f(x,y) = x^2 + y^2 + xy - 2x + 3y + 7$  ,  $\vec{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$

• Ziel : finde Extremum!

$$\begin{aligned} \bullet f'(x_0) = 0 & : \quad 2x + y - 2 = 0 \\ & \quad 2y + x + 3 = 0 \end{aligned}$$

$$\bullet \text{Lösung} : x = \frac{7}{3}, y = -\frac{8}{3}$$

$$\bullet f_{xx} = 2, \quad f_{yy} = 2, \quad f_{xy} = 1$$

$$\Rightarrow D = f_{xx} f_{yy} - f_{xy}^2 = 3 > 0$$

$$\Rightarrow x_0 = \left(\frac{7}{3}, -\frac{8}{3}\right)^T \text{ ist eine Minimalstelle.}$$