

H11

$$f \in C^k(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}) \Rightarrow T_k f(x, a) = \sum_{\ell=0}^k \frac{1}{\ell!} d^\ell f(a)(x-a) \quad \text{Taylor-Polynom der Ordnung } k$$

$$d^\ell f(x)(h) := \sum_{\substack{i_1, \dots, i_\ell \\ = 1, \dots, n}} \partial_{i_1} \dots \partial_{i_\ell} f(x) \cdot h_{i_1} \dots h_{i_\ell}$$

Differential ℓ -ter Ordnung.

(a) $f(x, y) = \cos(xy)$, $(T_3 f(x, y) \big|_{(1,1)}) = T_{3, (1,1)} f(x, y) = ?$

$$f_x(x, y) = -y \cdot \sin(xy)$$

$$f_y(x, y) = -x \cdot \sin(xy)$$

$$f_{xx}(x, y) = -y^2 \cdot \cos(xy)$$

$$f_{xy}(x, y) = -\sin(xy) - xy \cdot \cos(xy) \stackrel{\text{Scharz}}{=} f_{yx}(x, y)$$

$$f_{yy}(x, y) = -x^2 \cdot \cos(xy)$$

$$f_{xxx}(x, y) = y^3 \cdot \sin(xy)$$

$$f_{xxy}(x, y) = -2y \cdot \cos(xy) + xy^2 \cdot \sin(xy) \stackrel{\text{Scharz auf } f_x}{=} f_{xyx}(x, y) = f_{yxx}(x, y)$$

$$f_{xyy}(x, y) = -x \cdot \cos(xy) - x \cdot \cos(xy) + x^2 y \cdot \sin(xy) = f_{yxy}(x, y)$$

$$f_{yyy}(x, y) = x^3 \cdot \sin(xy) = f_{yyx}(x, y)$$

$$\Rightarrow T_{3, (1,1)} f(x, y) = \cos(1) - \sin(1)(x-1) - \sin(1)(y-1)$$

$$- \cos(1)(x-1)^2 - 2(\sin(1) + \cos(1))(x-1)(y-1) - \cos(1)(y-1)^2$$

$$+ \sin(1)(x-1)^3 + 3 \cdot (-2 \cos(1) + \sin(1))(x-1)^2(y-1) +$$

$$+ 3(-\cos(1) - \cos(1) + \sin(1))(x-1)(y-1)^2 + \sin(1)(y-1)^3$$

$$\textcircled{b} \quad f(x, y) = x^y = e^{y \ln(x)} \quad , \quad x, y > 0$$

$$f_x(x, y) = x^y \cdot \frac{y}{x}$$

$$f_y(x, y) = x^y \cdot \ln x$$

$$f_{xy}(x, y) = x^y \cdot \ln x \cdot \frac{y}{x} + x^y \cdot \frac{1}{x} = x^y \frac{y \cdot \ln x + 1}{x} = f_{yx}(x, y)$$

$$f_{xx}(x, y) = x^y \cdot \frac{y}{x} \cdot \frac{y}{x} - x^y \cdot \frac{y}{x^2} = x^y \left(\frac{y^2 - y}{x^2} \right)$$

$$f_{yy}(x, y) = x^y \cdot \ln x \cdot \ln x = x^y (\ln x)^2$$

$$\begin{aligned} f_{xxx}(x, y) &= x^y \cdot \frac{y}{x} \cdot \frac{y^2 - y}{x^2} + x^y \cdot (-2) \frac{y^2 - y}{x^3} = x^y \cdot \frac{y^3 - y^2 - 2y^2 + 2y}{x^3} = \\ &= x^y \cdot \frac{y^3 - 3y^2 + 2y}{x^3} \end{aligned}$$

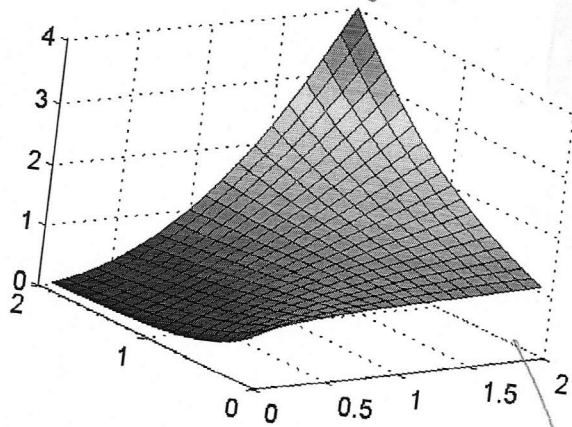
$$\begin{aligned} f_{xxy}(x, y) &= x^y \cdot \ln x \cdot \frac{y^2 - y}{x^2} + x^y \cdot \frac{1}{x^2} (2y - 1) = \\ &= x^y \cdot \frac{\ln x \cdot (y^2 - y) + 2y - 1}{x^2} = f_{xyx}(\cdot) = f_{yxx}(\cdot) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} f_{yyx}(x, y) &= x^y \cdot \frac{y}{x} (\ln x)^2 + x^y \cdot 2 \ln x \cdot \frac{1}{x} = \\ &= x^y \cdot \left(\frac{y}{x} (\ln x)^2 + 2 \ln x \cdot \frac{1}{x} \right) = f_{xyy}(\cdot) = f_{xyy}(\cdot) \end{aligned}$$

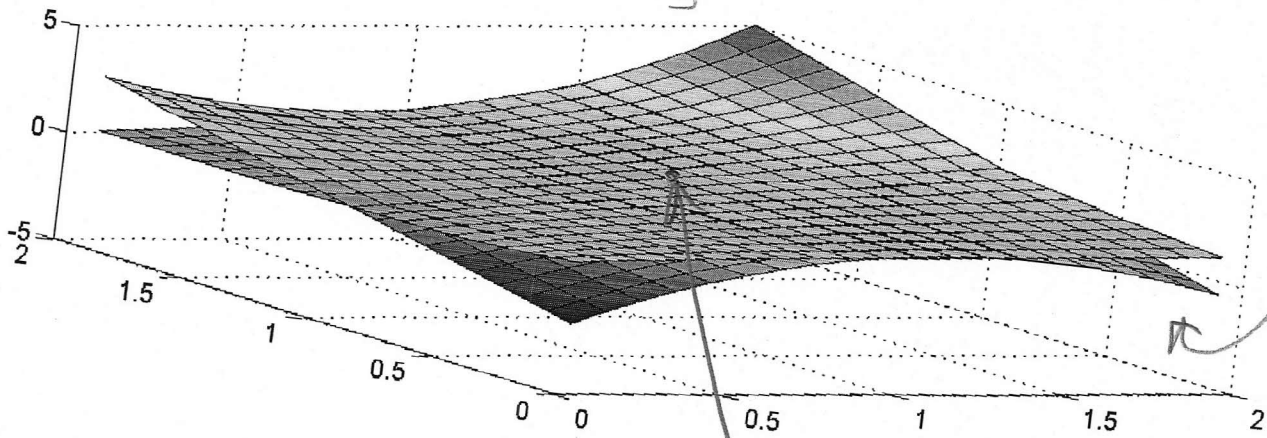
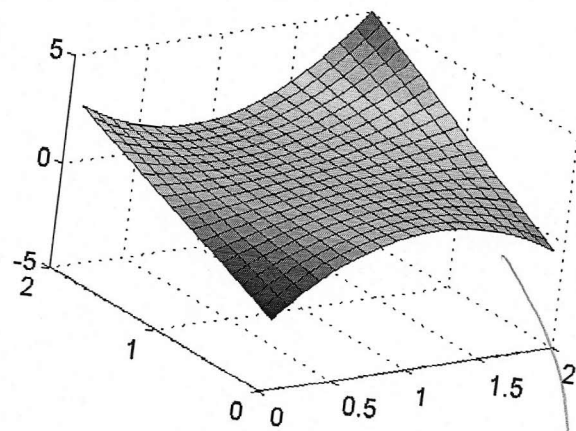
$$f_{yyy}(x, y) = (\ln x)^2 \cdot \ln x \cdot x^y = (\ln x)^3 \cdot x^y$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow T_{3, (1,1)} f(x, y) &= 1 + 1 \cdot (x-1) + 0 \cdot (y-1) + 1 \cdot (x-1)(y-1) + \\ &+ 1 \cdot (x-1)^2 (y-1) \cdot 3 + 0 \cdot (x-1)(y-1)^2 \cdot 3 + 0 \cdot (y-1)^3 = \\ &= 1 + (x-1) + (x-1)(y-1) + 3(x-1)^2 (y-1) \end{aligned}$$

$$f(x,y) = x^y$$



$$T_{3,(1,1)} f(x,y)$$



$$f(1,1) = T_{3,(1,1)} f(1,1)$$

$$(H2) \quad f(x,y) = x^2 e^y \quad (x,y) \in \mathbb{R}^2$$

$$\nabla f(x,y) = (2xe^y, x^2 e^y)$$

$$Hf(x,y) = \begin{pmatrix} 2e^y & 2xe^y \\ 2xe^y & x^2 e^y \end{pmatrix}, \quad \det Hf(x,y) = \dots = -2x^2 e^{2y} \leq 0.$$

Lemma 20.8 (3) (Hurwitz-Krit):

$$Hf(x,y) \text{ pos. def.} \Leftrightarrow 2e^y > 0 \text{ und } \det Hf(x,y) > 0 \quad \checkmark$$

$$Hf(x,y) \text{ neg. def.} \Leftrightarrow 2e^y < 0 \text{ und } \det Hf(x,y) > 0 \quad \checkmark$$

$$Hf(x,y) \text{ indefinit} \Leftrightarrow \det Hf(x,y) < 0 \Leftrightarrow x \neq 0. \quad \checkmark$$

Betrachte $x=0, y \in \mathbb{R}$:

$$\Rightarrow \nabla f(0,y) = (0,0) \text{ kritischer Punkt.}$$

$$Hf(0,y) = \begin{pmatrix} 2e^y & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow Hf(0,y) \text{ pos. semi-definit.} \\ \text{und } Hf(x,y) \text{ wie neg. semi-def.}$$

\Rightarrow Bei $(0,y)$ liegt ein lok. Min. oder Sattelpunkt vor.

Betrachte f :

$$f(0,y) = 0, \quad f(x,y) = x^2 e^y > 0 \quad \forall x \neq 0, y \in \mathbb{R}.$$

$\Rightarrow (0,y)$ ist lok. Minimum $\forall y \in \mathbb{R}$.

(H3) $f(x,y) = (y-x^2)(y-2x^2) =$
 $= y^2 - 3x^2y + 2x^4$

$$\nabla f(x,y) = (-6xy + 8x^3, 2y - 3x^2) = 0$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 8x^3 = 6xy \\ 3x^2 = 2y \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} 8x^3 = 3x \cdot 3x^2 \\ 8x^3 = 9x^3 \\ \Rightarrow x = 0 \\ \Rightarrow y = 0 \end{cases}$$

D.h. $(0,0)$ ist ein kritischer Punkt ($\nabla f(0,0) = 0$)

Hesse-Matrix:

$$Hf(x,y) = \begin{pmatrix} 24x^2 - 6y & -6x \\ -6x & 2 \end{pmatrix}$$

$$Hf(0,0) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \text{ positiv semidefinit } (\Rightarrow \text{keine Aussage m\u00f6glich!})$$

Extremum in $(0,0)$?

$$g(x) := f(x,0) = 2x^4 \rightarrow \text{lok. Min in } x=0$$

$$h(x) := f(x, 1.5x^2) = (1.5x^2 - x^2) \cdot (1.5x^2 - 2x^2)$$

$$= -0.25x^2 \rightarrow \text{lok. Max. in } x=0$$

$\Rightarrow (0,0)$ ist kein lok. Extremum.

(b) zeige: $\forall h = (h_1, h_2) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{0,0\}$ gilt:

$\varphi_h(t) := f(th_1, th_2)$ hat in 0 lok. Minimum.
↑
 geteilt durch den Ursprung.

$$\varphi_h(t) = f(th_1, th_2) = t^2 h_2^2 - 3t^3 h_1^2 h_2 + 2t^4 h_1^4$$

$$\varphi_h'(t) = 2t h_2^2 - 9t^2 h_1^2 h_2 + 8t^3 h_1^4$$

$$\varphi'_h(0) = 0$$

$$\varphi''_h(t) = 2h_2^2 - 18t h_1^2 h_2 + 24t^2 h_1^4$$

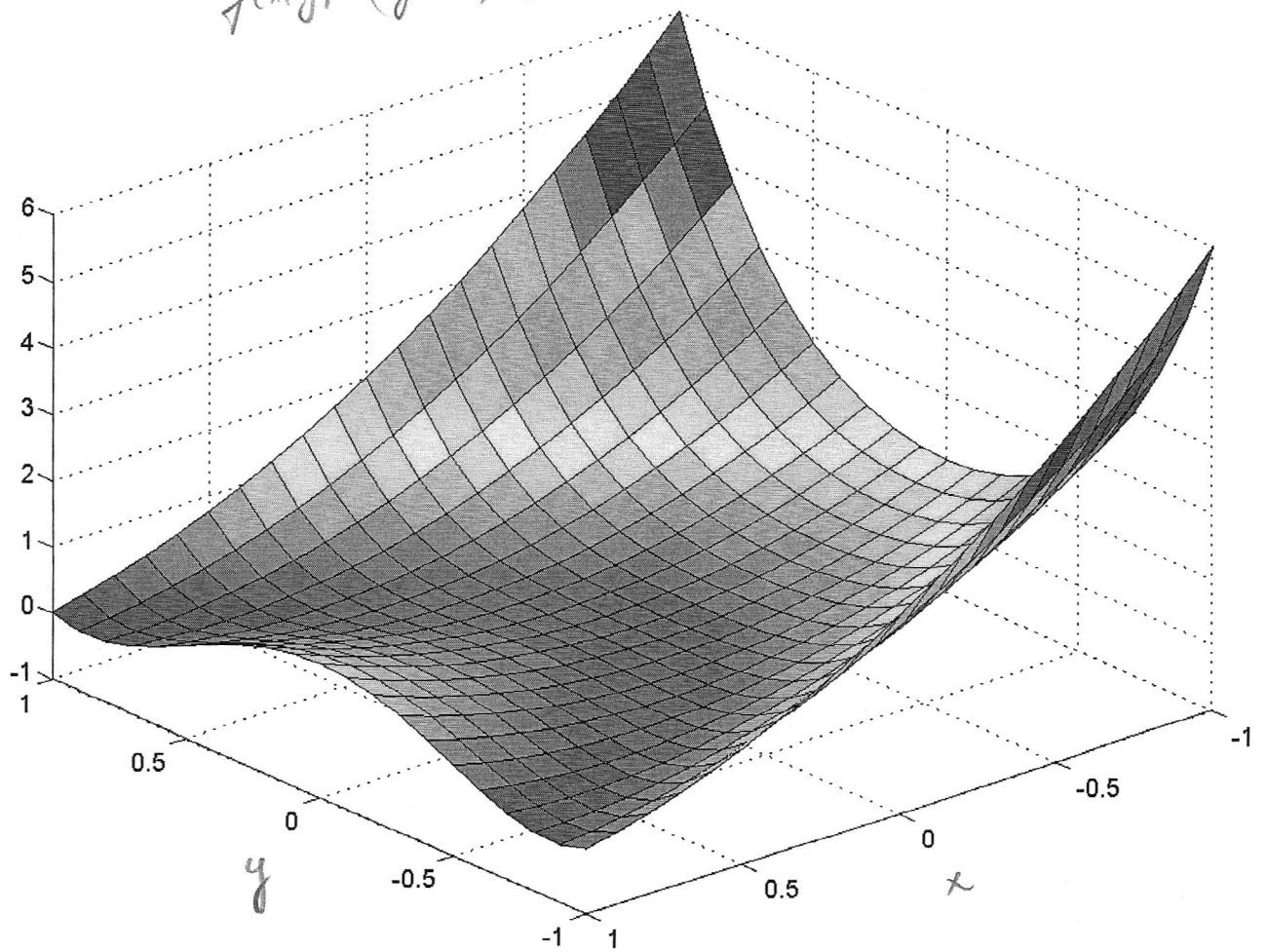
$$\varphi''_h(0) = 2h_2^2 \geq 0$$

Für $h_2 \neq 0$: $\varphi''_h(0) > 0 \Rightarrow t=0$ ist lok. Min.

Für $h_2 = 0 (\Rightarrow h_1 \neq 0)$: $\varphi_h(t) = 2t^4 h_1^4 \rightarrow t=0$ ist lok. Min

□

$$f(x,y) = (y-x^2)(y-2x^2)$$



H6

$$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$f(x,y) = \begin{cases} (x^2+y^2) \cdot \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2+y^2}}\right) & , (x,y) \neq (0,0) \\ 0 & , (x,y) = (0,0) \end{cases}$$

Aus Symmetriegründen reicht es, eine partielle Ableitung zu betrachten, z.B. gilt für $(x,y) \neq (0,0)$:

$$f_x(x,y) = 2x \cdot \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2+y^2}}\right) - \frac{x}{\sqrt{x^2+y^2}} \cdot \cos\left(\frac{1}{\sqrt{x^2+y^2}}\right)$$

Für $(x_n, y_n) = \left(\frac{1}{n}, 0\right) \rightarrow (0,0)$ ist aber:

$$f_x(x_n, y_n) = 2 \cdot \frac{1}{n} \sin(n) - \cos(n) \text{ nicht konvergent.}$$

\Rightarrow part. Ableitungen sind nicht stetig.

Dennoch existiert:

$$f_x(0,0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(h,0) - f(0,0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \underbrace{h \cdot \sin\left(\frac{1}{|h|}\right)}_{\in [-1,1]} = 0$$

Symmetrie

$$\Rightarrow \nabla f(0,0) = (0,0)$$

$$\Rightarrow f(x,y) = \underbrace{f(0,0)}_{=0} + \langle \underbrace{\nabla f(0,0)}_{=0}, (x,y) \rangle + R(x,y) = R(x,y),$$

wobei für $(x,y) \rightarrow (0,0)$ gilt:

$$\frac{R(x,y)}{\|(x,y)\|_2} = \frac{f(x,y)}{\|(x,y)\|_2} = \sqrt{x^2+y^2} \cdot \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2+y^2}}\right) \xrightarrow{(x,y) \rightarrow (0,0)} 0.$$

Also ist f in $(0,0)$ total diff'bar.

□

(H4) $z_1, \dots, z_r \in \mathbb{R}^n$

$$f(x) := \sum_{k=1}^r \|x - z_k\|_2^2 \rightarrow \text{usw!} \quad (x \in \mathbb{R}^n)$$

$$f(x) = \sum_{k=1}^r \sum_{j=1}^n (x_j - z_{kj})^2$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(x) = \sum_{k=1}^r 2(x_i - z_{ki}) \Rightarrow \nabla f(x) = \sum_{k=1}^r 2(x - z_k)$$

Argumentation
mit glob. Min.
möglich.

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_i}(x) = \begin{cases} 2 \cdot r & , i=l \\ 0 & , i \neq l \end{cases} \Rightarrow Hf(x) = 2r \cdot I_{n \times n} \text{ pos. definit.}$$

$$\nabla f(x) = 0 \Leftrightarrow 2rx = 2 \sum_{k=1}^r z_k \Leftrightarrow x^* = \frac{1}{r} \cdot \sum_{k=1}^r z_k \text{ lok. Min!}$$

Da für $\|x\| \rightarrow \infty$ gilt: $f(x) \rightarrow \infty$ und x^* einziges Extremum ist
 $\rightarrow x^*$ ist glob Minimum.

(H5) $f, g: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, f, g \in C^2(\mathbb{R}^n, \mathbb{R})$

Beh: $\Delta(fg) = f \cdot \Delta g + 2 \langle \nabla f, \nabla g \rangle + g \cdot \Delta f$

$$\Delta(fg)(x_1, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2}{\partial x_i^2} (fg)(x_1, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2}{\partial x_i^2} (fg)$$

$$\frac{\partial}{\partial x_i} (fg) = \left(\frac{\partial}{\partial x_i} f \right) \cdot g + f \cdot \left(\frac{\partial}{\partial x_i} g \right)$$

$$\frac{\partial^2}{\partial x_i^2} (fg) = \left(\frac{\partial^2}{\partial x_i^2} f \right) g + \left(\frac{\partial}{\partial x_i} f \right) \left(\frac{\partial}{\partial x_i} g \right) + \left(\frac{\partial}{\partial x_i} f \right) \left(\frac{\partial}{\partial x_i} g \right) + f \left(\frac{\partial^2}{\partial x_i^2} g \right)$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \Delta(fg)(x_1, \dots, x_n) &= \left(\sum_{i=1}^n \frac{\partial^2}{\partial x_i^2} f(x_1, \dots, x_n) \right) g(x_1, \dots, x_n) + \\ &+ 2 \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} f(\dots) \cdot \frac{\partial}{\partial x_i} g(\dots) + \\ &+ f(x_1, \dots, x_n) \cdot \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2}{\partial x_i^2} g(\dots) = \end{aligned}$$

$$= \Delta f(x_1, \dots, x_n) \cdot g(x_1, \dots, x_n) + 2 \langle \nabla f(\dots), \nabla g(\dots) \rangle + \Delta g(\dots) \cdot f(\dots)$$

(H7*) Fasse $A = (a_{ij})_{i,j=1..n} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ als Vektor in \mathbb{R}^{n^2}
 (durch Verklebung der Spaltenvektoren a_1, \dots, a_n) auf.

Laplace-Entwicklung nach der j -ten Spalte \Rightarrow

$$\frac{\partial}{\partial a_{ij}} \det(A) = \frac{\partial}{\partial a_{ij}} \sum_{k=1}^n (-1)^{k+j} a_{kj} \det(A'_{kj}) = (-1)^{i+j} \det(A'_{ij}),$$

da die für $k=1..n$ aus A durch Streichung der k -ten Zeile und j -ten Spalte entstehenden

Matrizen A'_{kj} unabhängig von a_{ij} sind. $H := (h_1, \dots, h_n)$.

$$\Rightarrow d \det(A)(H) = \langle \nabla \det(a_1, \dots, a_n), (h_1, \dots, h_n) \rangle =$$

$$= \sum_{j=1}^n \sum_{k=1}^n \frac{\partial}{\partial a_{kj}} \det(A) \cdot h_{kj} =$$

$$= \sum_{j=1}^n \sum_{k=1}^n (-1)^{k+j} h_{kj} \det(A'_{kj}) =$$

Laplace-Entw. n. j -ten Spalte h_j .

$$= \sum_{j=1}^n \det(a_1, \dots, a_{j-1}, h_j, a_{j+1}, \dots, a_n)$$