

Lösungsvorschläge zur 6. Übung Analysis II

Aufgabe 21 Für $j \in \{1, \dots, n\}$ rechnen wir mit der Kettenregel

$$\begin{aligned}\frac{\partial}{\partial x_j}(g(f(x))) &= g'(f(x)) \cdot \frac{\partial}{\partial x_j} f(x) \\ &= \left(\left(\frac{\partial}{\partial x_1} g(f(x)), \dots, \left(\frac{\partial}{\partial x_m} g(f(x)) \right) \right) \cdot \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x_j} f_1(x) \\ \vdots \\ \frac{\partial}{\partial x_j} f_m(x) \end{pmatrix} \right) \\ &= \sum_{k=1}^m \left(\frac{\partial}{\partial x_k} g \right)(f(x)) \cdot \frac{\partial}{\partial x_j} f_k(x).\end{aligned}$$

Aus Produkt- und Kettenregel erhalten wir ferner für $i \in \{1, \dots, n\}$, dass

$$\begin{aligned}\frac{\partial}{\partial x_i} \left(\frac{\partial}{\partial x_j} g(f(x)) \right) &= \sum_{k=1}^m \frac{\partial}{\partial x_i} \left[\left(\frac{\partial}{\partial x_k} g \right)(f(x)) \cdot \frac{\partial}{\partial x_j} f_k(x) \right] \\ &= \sum_{k=1}^m \left[\left(\frac{\partial}{\partial x_k} g \right)'(f(x)) \cdot \frac{\partial}{\partial x_i} f(x) \right] \cdot \frac{\partial}{\partial x_j} f_k(x) + \left(\frac{\partial}{\partial x_k} g \right)(f(x)) \frac{\partial}{\partial x_i} \frac{\partial}{\partial x_j} f_k(x) \\ &= \sum_{k=1}^m \left[\left(\left(\frac{\partial}{\partial x_1} \frac{\partial}{\partial x_k} g \right)(f(x)), \dots, \left(\frac{\partial}{\partial x_m} \frac{\partial}{\partial x_k} g \right)(f(x)) \right) \cdot \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x_i} f_1(x) \\ \vdots \\ \frac{\partial}{\partial x_i} f_m(x) \end{pmatrix} \right] \cdot \frac{\partial}{\partial x_j} f_k(x) \\ &\quad + \left(\frac{\partial}{\partial x_k} g \right)(f(x)) \frac{\partial}{\partial x_i} \frac{\partial}{\partial x_j} f_k(x) \\ &= \sum_{k=1}^m \left[\sum_{l=1}^m \left(\frac{\partial}{\partial x_l} \frac{\partial}{\partial x_k} g \right)(f(x)) \frac{\partial}{\partial x_l} f(x) \frac{\partial}{\partial x_j} f_k(x) \right] + \left(\frac{\partial}{\partial x_k} g \right)(f(x)) \frac{\partial}{\partial x_i} \frac{\partial}{\partial x_j} f_k(x).\end{aligned}$$

Aufgabe 22 a) Wir zeigen, dass f an jedem Punkt $x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^{n^2}$, mit $x_1, \dots, x_n \in \mathbb{R}$, total differenzierbar ist. Sei dazu $h = (h_1, \dots, h_n) \in \mathbb{R}^{n^2}$, mit $h_1, \dots, h_n \in \mathbb{R}$. Aus der Multilinearität von f folgt

$$f(x+h) = f(x_1+h_1, \dots, x_n+h_n)$$

$$= f(x_1, \dots, x_n) + \sum_{i=1}^n f(x_1, \dots, x_{i-1}, h_i, x_{i+1}, \dots, x_n) + R(x, h),$$

wobei $R(x, h)$ eine Summe ist über f mit mindestens zwei $h_{i_1}, h_{i_2} \in \mathbb{R}^n$

eingesetzt. Wir definieren nun

$$f': \mathbb{R}^{n^2} \rightarrow \mathcal{L}(\mathbb{R}^{n^2}, \mathbb{R}), \quad (f'(x_1, \dots, x_n))(h_1, \dots, h_n) := \sum_{i=1}^n f(x_1, \dots, x_{i-1}, h_i, x_{i+1}, \dots, x_n).$$

• Es gilt wirklich $f'(x_1, \dots, x_n) \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^{n^2})$, für alle $(x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^{n^2}$:

für $(h_1, \dots, h_n) \in \mathbb{R}^{n^2}$, $(\tilde{h}_1, \dots, \tilde{h}_n) \in \mathbb{R}^{n^2}$ und $\lambda \in \mathbb{R}$ folgen wir aus der

Multilinearität von f , dass

$$(f'(x_1, \dots, x_n))(\lambda(h_1, \dots, h_n) + (\tilde{h}_1, \dots, \tilde{h}_n)) = (f'(x_1, \dots, x_n))(\lambda h_1 + \tilde{h}_1, \dots, \lambda h_n + \tilde{h}_n)$$

$$= \sum_{i=1}^n f(x_1, \dots, x_{i-1}, \lambda h_i + \tilde{h}_i, x_{i+1}, \dots, x_n)$$

$$= \sum_{i=1}^n \lambda f(x_1, \dots, x_{i-1}, h_i, x_{i+1}, \dots, x_n) + f(x_1, \dots, x_{i-1}, \tilde{h}_i, x_{i+1}, \dots, x_n)$$

$$= \lambda (f'(x_1, \dots, x_n))(h_1, \dots, h_n) + (f'(x_1, \dots, x_n))(\tilde{h}_1, \dots, \tilde{h}_n),$$

d.h. $f'(x_1, \dots, x_n) \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^{n^2}, \mathbb{R})$.

• Es gilt $R(x, h) = \mathcal{O}(\|h\|_2)$ für $h \rightarrow 0$, d.h. $\frac{R(x, h)}{\|h\|_2} \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0$:

$R(x, h)$ ist eine Summe über Terme der Form

$$f(h_{i_1}, \dots, h_{i_k}, x_{i_{k+1}}, \dots, x_{i_n}), \quad i_1, \dots, i_k \in \{1, \dots, n\}, \quad k \in \{2, \dots, n\}.$$

(Hier schreiben wir o.B.d.A. die h 's in die ersten Argumente von f .)

Für eine Basis e_1, \dots, e_n von \mathbb{R}^n schreiben wir

$$h_{i_1} = \sum_{e=1}^n h_{i_1}^{(e)} e_e, \quad \dots, \quad h_{i_k} = \sum_{e=1}^n h_{i_k}^{(e)} e_e.$$

Aus der Multilinearität von f folgt dann

$$|f(h_{i_1}, \dots, h_{i_n}, x_{i_1}, \dots, x_{i_n})| = \left| f\left(\sum_{\ell=1}^n h_{i_1}^{(\ell)} e_{\ell}, \dots, \sum_{\ell=1}^n h_{i_n}^{(\ell)} e_{\ell}, x_{i_1}, \dots, x_{i_n}\right) \right|$$

$$= \left| \sum_{\ell_{i_1}=1}^n h_{i_1}^{(\ell_{i_1})} \dots h_{i_n}^{(\ell_{i_n})} f(e_{\ell_{i_1}}, \dots, e_{\ell_{i_n}}, x_{i_1}, \dots, x_{i_n}) \right|$$

$$\leq \sum_{\ell_{i_1}=1}^n |h_{i_1}^{(\ell_{i_1})}| \dots |h_{i_n}^{(\ell_{i_n})}| |f(e_{\ell_{i_1}}, \dots, e_{\ell_{i_n}}, x_{i_1}, \dots, x_{i_n})|$$

$$\leq \underbrace{k \cdot n \cdot \max_{\ell_{i_1}, \ell_{i_n}=1}^n |f(e_{\ell_{i_1}}, \dots, e_{\ell_{i_n}}, x_{i_1}, \dots, x_{i_n})|}_{=: C} \cdot |h_{i_1}|_2 \cdot \dots \cdot |h_{i_n}|_2$$

$$= C \cdot |h_{i_1}|_2 \cdot \dots \cdot |h_{i_n}|_2$$

Da $\frac{|h_{i_\ell}|_2}{|h|_2} \leq 1$ für alle $h = (h_1, \dots, h_n) \in \mathbb{R}^{n^2} \setminus \{0\}$, erhalten wir

$$\frac{|f(h_{i_1}, \dots, h_{i_n}, x_{i_1}, \dots, x_{i_n})|}{|h|_2} \leq C \cdot \underbrace{\frac{|h_{i_\ell}|_2}{|h|_2}}_{\leq 1} \cdot |h_{i_2}|_2 \cdot \dots \cdot |h_{i_n}|_2 \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0$$

Also $R(x, h) = \mathcal{O}(|h|_2)$, wie behauptet.

Damit ist f in jedem $x \in \mathbb{R}^{n^2}$ total differenzierbar, mit Ableitung $f'(x)$ wie oben angegeben.

b) Da \det n -multilinear ist, folgen wir aus a), dass \det auf ganz \mathbb{R}^{n^2} total differenzierbar ist, mit Ableitung $\det'(x) \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^{n^2}, \mathbb{R})$,

$$\det'(x) h = \sum_{i=1}^n \det(x_{i_1}, \dots, x_{i-1}, h_i, x_{i+1}, \dots, x_n), \quad h \in \mathbb{R}^{n^2}$$

für $x \in \mathbb{R}^{n^2}$.

Aufgabe 23 a) Schreibe $v_j = (v_j^{(1)}, \dots, v_j^{(n)})$ für $j \in N$. Für $x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$ und $i \in \{1, \dots, n\}$ gilt

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial x_i} f(x) &= \frac{\partial}{\partial x_i} \sum_{j=1}^N \left((x_1 - v_j^{(1)})^2 + \dots + (x_n - v_j^{(n)})^2 \right) \\ &= \sum_{j=1}^N 2(x_i - v_j^{(i)}) \end{aligned}$$

$$\text{Damit } \text{grad} f(x) = \left(\sum_{j=1}^N 2(x_1 - v_j^{(1)}), \dots, \sum_{j=1}^N 2(x_n - v_j^{(n)}) \right) \\ = \sum_{j=1}^N 2(x - v_j) = 2 \left(Nx - \sum_{j=1}^N v_j \right).$$

Es gilt also $\text{grad} f(x_0) = 0$ genau dann, wenn $x_0 = \frac{1}{N} \sum_{j=1}^N v_j$.

Für die Hesse-Matrix in $x \in \mathbb{R}^n$ gilt

$$H_f(x) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2}{\partial x_1^2} f(x) & \dots & \frac{\partial^2}{\partial x_1 \partial x_n} f(x) \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial^2}{\partial x_n \partial x_1} f(x) & \dots & \frac{\partial^2}{\partial x_n^2} f(x) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sum_{j=1}^N 2 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \sum_{j=1}^N 2 \end{pmatrix} = 2N \text{id}_n,$$

also insbesondere ist $H_f(x_0) = 2N \text{id}_n$ positiv definit, und f hat in x_0 ein striktes lokales Minimum.

Wir müssen noch zeigen, dass x_0 auch globales Minimum ist, d.h. $f(x_0) < f(x)$

für alle $x \neq x_0$. Für $j \in \{1, \dots, N\}$ gilt $|x|_2 \leq |x - v_j|_2 + |v_j|_2$.

Wegen $2ab \leq a^2 + b^2$ für alle $a, b \in \mathbb{R}^n$, folgt

$$|x|_2^2 \leq |x - v_j|_2^2 + |v_j|_2^2 + 2|x - v_j|_2 |v_j|_2 \leq 2(|x - v_j|_2^2 + |v_j|_2^2).$$

Damit

$$|x|_2^2 \leq N|x|_2^2 \leq 2 \sum_{j=1}^N (|x - v_j|_2^2 + |v_j|_2^2) = 2 \left(f(x) + \sum_{j=1}^N |v_j|_2^2 \right),$$

und wir folgern, dass $f(x) \rightarrow +\infty$ für $|x|_2 \rightarrow +\infty$.

Insbesondere gibt es ein $r > 0$ mit $f(x) > f(x_0)$ für alle $x \notin \overline{B(x_0, r)}$.

Da f stetig und $\overline{B(x_0, r)}$ kompakt, nimmt f auf $\overline{B(x_0, r)}$ sein Minimum

an. In diesem muss $\text{grad} f$ verschwinden. Da $\text{grad} f$ aber genau in x_0 verschwindet, muss dieses Minimum in x_0 sein. Wir folgern $f(x_0) < f(x)$

für alle $x \in \mathbb{R}^n$, d.h. x_0 ist striktes globales Minimum von f .

b) $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ ist per Definition ein kritischer Punkt von g , falls $\text{grad} g(x, y) = (0, 0)$.

Für $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ gilt nach der Produktregel und der Kettenregel

$$\frac{\partial}{\partial x} g(x, y) = 2x \exp\left(-\frac{x^2}{4} - \frac{y^2}{2}\right) + (2y + x^2) \exp\left(-\frac{x^2}{4} - \frac{y^2}{2}\right) \left(-\frac{x}{2}\right)$$

$$= \left(2x - xy - \frac{x^3}{2}\right) \exp\left(-\frac{x^2}{4} - \frac{y^2}{2}\right).$$

Genauso folgt $\frac{\partial}{\partial y} g(x,y) = (2 - x^2y - 2y^2) \exp\left(-\frac{x^2}{4} - \frac{y^2}{2}\right)$.

Damit $\text{grad} g(x,y) = \exp\left(-\frac{x^2}{4} - \frac{y^2}{2}\right) \left(2x - xy - \frac{x^3}{2}, 2 - x^2y - 2y^2\right) = (0,0)$,

falls
$$\begin{cases} 4x = x(2y + x^2) \\ 2 = y(2y + x^2) \end{cases}$$
.

1. Fall $x=0 \Rightarrow y = \pm 1$. 2. Fall $x \neq 0 \Rightarrow 2y + x^2 = 4 \Rightarrow y = \frac{1}{2}, x = \pm\sqrt{3}$.

Wir erhalten vier kritische Punkte

$$V_{\pm} = (0, \pm 1), \quad W_{\pm} = (\pm\sqrt{3}, \frac{1}{2}).$$

Für die Hesse-Matrix in $(x,y) \in \mathbb{R}^2$ gilt

$$H_g(x,y) = \exp\left(-\frac{x^2}{4} - \frac{y^2}{2}\right) \begin{pmatrix} 2 - y - \frac{5}{2}x^2 + \frac{x^2y}{2} + \frac{x^4}{4} & -x - 2xy + xy^2 + \frac{x^3y}{2} \\ - & - \\ -2xy - x + \frac{x^3y}{2} + xy^2 & -x^2 - 6y + x^2y^2 + 2y^3 \end{pmatrix}$$

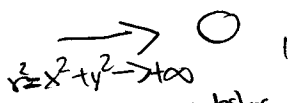
Es gilt

- $H_g(0,1) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -4 \end{pmatrix} e^{-\frac{1}{2}}$ ist indefinit;
- $H_g(0,-1) = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} e^{-\frac{1}{2}}$ ist positiv definit \Rightarrow st. lok. Min. bei V_- ;
- $H_g(\sqrt{3}, \frac{1}{2}) = \begin{pmatrix} -3 & -\sqrt{3} \\ -\sqrt{3} & -5 \end{pmatrix} e^{-\frac{7}{8}}$ ist negativ def \Rightarrow st. lok. Max bei W_+ ;
- $H_g(-\sqrt{3}, \frac{1}{2}) = \begin{pmatrix} -3 & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & -5 \end{pmatrix} e^{-\frac{7}{8}}$ ist negativ def \Rightarrow st. lok. Max bei W_- .

Wir müssen diese drei Extrema auf Globalität untersuchen. Es gilt, mit $r^2 = x^2 + y^2$,

$$|g(x,y)| \leq 2(1+x^2+y^2) \exp\left(-\frac{x^2+y^2}{2}\right) = 2(1+r^2) \exp\left(-\frac{r^2}{2}\right)$$

nach Ana I.



Damit besitzt g ein globales Minimum und ein globales Maximum auf \mathbb{R}^2 .

Da g nach g in einem Minimum notwendigerweise verschwindet, muss das Minimum in V_- sein. Also ist V_- striktes globales Minimum. Wegen $g(W_+) = g(W_-)$,

nimmt g ihr globales Maximum in $W+$ und in $W-$ an, g hat aber kein striktes globales Maximum.

Aufgabe 24 Als Komposition zweifach stetig partiell diffbar Funktionen ist f zweifach stetig partiell diffbar. Damit gilt für $\|h\| \rightarrow 0$:

$$f((0,0,0) + h) = f(0,0,0) + \text{grad}f(0,0,0) \cdot h + \frac{1}{2} h \cdot H_f(0,0,0) \cdot h + o(\|h\|^2).$$

Es gilt $f(0,0,0) = 0$,

$$\text{grad}f(x,y,z) = (e^{3y+z} \cos x, 3e^{3y+z} \sin x, e^{3y+z} \sin x),$$

d.h. $\text{grad}f(0,0,0) = (1, 0, 0)$,

$$H_f(x,y,z) = \begin{pmatrix} -e^{3y+z} \sin x & 3e^{3y+z} \cos x & e^{3y+z} \cos x \\ 3e^{3y+z} \cos x & 9e^{3y+z} \sin x & 3e^{3y+z} \sin x \\ e^{3y+z} \cos x & 3e^{3y+z} \sin x & e^{3y+z} \sin x \end{pmatrix},$$

$$\text{d.h. } H_f(0,0,0) = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 1 \\ 3 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Ferner, für $h = (h_1, h_2, h_3)$, $H_f(0,0,0) \cdot h = \begin{pmatrix} 3h_2 + h_3 \\ 3h_1 \\ h_1 \end{pmatrix}$,

$$\begin{aligned} h \cdot H_f(0,0,0) \cdot h &= 3h_1h_2 + h_1h_3 + 3h_1h_2 + h_1h_3 \\ &= 6h_1h_2 + 2h_1h_3, \end{aligned}$$

Die Taylor-Entwicklung zweiten Grades von f um $(0,0,0)$ lautet also

$$f(h) = h_1 + 3h_1h_2 + h_1h_3 + o(\|h\|^2), \quad h \rightarrow 0.$$