

# Funktionen mehrerer reeller Variabler.

①

Def.: Es sei  $n \geq 2$ ,  $n \in \mathbb{N}$ ,  $M \subset \mathbb{R}^n$  und  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  eine Abbildung, dann nennt man  $f$  eine reelle Funktion der  $n$  Variablen  $x_1, x_2, \dots, x_n$ ,

$$(x_1, \dots, x_n) \in M \quad f: \vec{x} = (x_1, \dots, x_n) \rightarrow f(\vec{x}) = f(x_1, \dots, x_n).$$

Bsp:  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $f: (x_1, x_2, x_3) \mapsto x_1^2 x_2 - \sin(x_1 + x_2 - x_3)$

Def.:  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  wird stetig auf  $M$  genannt, wenn für jedes  $\vec{x}_0 \in M$  und  $\varepsilon > 0$  ein  $\delta > 0$  (das i.A. von  $x_0$  und  $\varepsilon$  abhängig) existiert, mit

$$|f(\vec{x}_0) - f(\vec{x})| < \varepsilon \quad \text{für alle } \vec{x} \in M \text{ und } \|\vec{x} - \vec{x}_0\| < \delta$$

Def.: Sind  $I_j \subset \mathbb{R}$   $j=1, \dots, n$  Intervalle, so nennt man  $R = I_1 \times I_2 \times \dots \times I_n \subset \mathbb{R}^n$  ein (achsenparalleles) Rechteck.

$R$  nennt man offen, wenn alle Intervalle  $I_j$  offen sind und abgeschlossen, wenn alle  $I_j$  abgeschlossen sind.

Satz: Ist  $R \subset \mathbb{R}^n$  ein abgeschlossenes Rechteck

$f: R \rightarrow \mathbb{R}$  stetig, dann besitzt  $f$  auf  $R$  sowohl ein Maximum  $M = f(\vec{x}_1)$  als auch ein Minimum  $m = f(\vec{x}_2)$ , d.h.  $m \leq f(\vec{x}) \leq M$  für alle  $\vec{x} \in R$ . Zu jedem  $t \in \mathbb{R}$  mit  $m \leq t \leq M$  existiert dann ein  $\vec{x} \in R$  mit  $f(\vec{x}) = t$ .

Bemerkung: Ein Schaubild (Graph) der Funktion  $f$  ist natürlich formal definierbar durch

$$G_f := \{(\vec{x}, f(\vec{x})) \mid \vec{x} \in M\}, \text{ aber anschaulich nur im}$$

Fall  $n=2$  realisierbar. (siehe Skript Math. II S. 37)

Wichtig: Alle Funktionen  $f(\vec{x})$ , welche durch die elementaren Funktionen einer reellen Variablen gebildet werden, sind in ihrem Definitionsbereich stetig.

### Ableitungen:

Es sei nun für  $j=1, \dots, n$   $\vec{e}_j \in \mathbb{R}^n$  der  $j$ -te Standardbasisvektor und  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  und  $\vec{x}_0 \in M$  (so dass ein  $\epsilon > 0$  ex. mit  $\vec{x} \in M$  für alle  $x \in \mathbb{R}^n$  und  $\|\vec{x} - \vec{x}_0\| < \epsilon$ ).

Def.: Existiert der Grenzwert  $\lim_{h \rightarrow 0} (f(\vec{x}_0 + h\vec{e}_j) - f(\vec{x}_0)) \frac{1}{h} = a_j$

, so nennt man  $a_j$  die partielle Ableitung von  $f$  nach  $x_j$  und schreibt:

$$\frac{\partial f(\vec{x}_0)}{\partial x_j} (\vec{x} = \vec{x}_0) = a_j = D_j f(\vec{x}_0) = f_{x_j}(\vec{x}_0).$$

Man nennt  $f$  auf  $M$  partiell nach  $x_j$  diffbar, wenn  $f$  in jedem Punkt von  $M$  partiell nach  $x_j$  diffbar ist, dann schreibt man

$$\frac{\partial}{\partial x_j} f(\vec{x}) = D_j f(\vec{x}) = f_{x_j}(\vec{x}) \quad \vec{x} \in M$$

Aus der Definition der partiellen Ableitung folgt unmittelbar, dass man die partielle Ableitung nach  $x_j$  bilden kann, indem man in der Funktion  $f$  alle anderen Variablen  $x_k$ ,  $k \neq j$  fest (hält also wie konstanten behandelt) und wie gewohnt nach der einen Variablen  $x_j$  ableitet. Die Ableitungsregeln bleiben erhalten.

Beispiel: 1)  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R} \quad f(x,y,z) = yx^3 e^{x+y+z}$   
 $\frac{\partial}{\partial x} f(\vec{x}) = ye^{x+y+z} (3x^2 + x^3) \quad \frac{\partial}{\partial y} f(\vec{x}) = x^3 e^{x+y+z} (y+1)$   
 $\frac{\partial}{\partial z} f(\vec{x}) = yx^3 e^{x+y+z}.$

2)  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \quad f(x,y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2+y^2} & \text{für } (x,y) \neq (0,0) \\ 0 & \text{für } (x,y) = (0,0) \end{cases}$

Dann gilt (siehe Skript Math. II S. 39)

$f$  ist auf  $\mathbb{R}^2$  partiell nach  $x$  und  $y$  diffbar

aber  $f$  ist bei  $(0,0)$  unstetig, da mit  $y = ax$

$$\lim_{x \rightarrow 0} f(x, ax) = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{ax^2}{x^2 + a^2x^2} = \frac{a}{1+a^2} \neq 0 \quad \text{für } a \neq 0 \text{ gilt.}$$

Dieser Mangel wird behoben, wenn man fordert, dass die partiellen Ableitungen von  $f$  stetig sind.

Def: Man nennt  $f$  auf  $M$  stetig partiell diffbar, wenn  $f$  nach allen Variablen diffbar ist und alle diese Ableitungen stetig auf  $M$  sind.

Dann gilt:

Satz: Ist  $f$  auf  $M$  stetig partiell diffbar  $\vec{x}_0 \in M$ , dann ist

$$f(\vec{x}) = f(\vec{x}_0) + f_{x_1}(\vec{x}_0)(x_1 - x_{01}) + \dots + f_{x_n}(\vec{x}_0)(x_n - x_{0n}) + u(\vec{x}, \vec{x}_0)$$

mit  $\lim_{\vec{x} \rightarrow \vec{x}_0} \frac{u(\vec{x}, \vec{x}_0)}{\|\vec{x} - \vec{x}_0\|} = 0$

Def: Gradient von  $f$ : man nennt

$$\text{Grad } f(\vec{x}) := \nabla f(\vec{x}) = (f_{x_1}(\vec{x}), \dots, f_{x_n}(\vec{x}))$$

den Gradienten von  $f$  an der Stelle  $\vec{x}$ .

Damit hat man

$$f(\vec{x}) = f(\vec{x}_0) + \text{Grad } f(\vec{x}_0) \cdot (\vec{x} - \vec{x}_0) + u(\vec{x}, \vec{x}_0)$$

wenn  $f$  stetig diffbar auf  $M$  ist.

und schreibt dann auch

$$\Delta f(\vec{x}) = f(\vec{x}) - f(\vec{x}_0) = \text{Grad } f(\vec{x}_0) (\vec{x} - \vec{x}_0) + u(\vec{x}, \vec{x}_0)$$

Für kleine  $\Delta_j = x - x_j$ .

$$\Delta f(\vec{x}) = \text{Grad } f(\vec{x}_0) (\Delta x_1, \dots, \Delta x_n) + u(\vec{x}, \vec{x}_0)$$

Die (Hyper-) Ebene

$$z - f(\vec{x}_0) - \text{Grad } f(\vec{x}_0) (\vec{x} - \vec{x}_0) = 0 \quad \text{in}$$

$$\mathbb{R}^{n+1} = \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}, \quad (\vec{x}, z) \in M \times \mathbb{R}$$

nennt man dann die Tangentialebene an den Graphen von  $f$  im Punkt  $(\vec{x}_0, f(\vec{x}_0))$ .

Ist  $f$  auf  $M$  stetig diffbar, so ist  $f$  auch stetig auf  $M$ .

Außerdem kann man dann  $f$  in jedem Punkt  $\vec{x} \in M$  nach jeder beliebigen Richtung ableiten; d.h. ist  $\vec{a} \in \mathbb{R}^m$  mit  $\|\vec{a}\| = 1$  dann existiert der Grenzwert

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{h} (f(\vec{x} + h\vec{a}) - f(\vec{x})) = \text{Grad } f(\vec{x}) \cdot \vec{a}$$

Man schreibt dann  $\frac{\partial}{\partial \vec{a}} f(\vec{x}) = \text{Grad } f(\vec{x}) \vec{a}$  und nennt dann

$\frac{\partial}{\partial \vec{a}} f(\vec{x})$  die Richtungsableitung von  $f$  nach  $\vec{a}$ .

Es sei nun  $I = [a, b] \subset \mathbb{R}$  ( $a < b$ ) und  $M \subset \mathbb{R}^m$

$$\vec{x}: I \rightarrow M, \quad \vec{x}; t \rightarrow (x_1(t), \dots, x_n(t))$$

wobei alle  $x_j(t)$  stetig diffbar auf  $I$  sind und  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  stetig diffbar.

Satz:

Dann ist die Funktion  $F(t) = f(\vec{x}(t))$

auf  $I$  stetig diffbar und es ist

$$F'(t) = \text{Grad } f(\vec{x}(t)) \cdot (x_1'(t), \dots, x_n'(t)). \quad (\text{Kettenregel})$$

Def.: Es sei  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $M \subset \mathbb{R}^m$ . Existiert  $c \in \mathbb{R}$  so dass die Punktmenge

$$N_c = \{ \vec{x} \in M \mid f(\vec{x}) = c \} \neq \emptyset \text{ ist, so nennt man}$$

$N_c$  eine Niveau- (Hyper)Fläche von  $f$  auf  $M$

Ist  $f$  auf  $M$  stetig diffbar und

$N_c$  eine Niveau-Fläche von  $f$ , dann folgt

Satz: Gilt  $\vec{x}: I \rightarrow N_c$ ,  $\vec{x}; t \rightarrow x(t) \in N_c$

und ist  $\vec{x}(t)$  stetig diffbar, dann gilt

$$\text{Grad } f(x(t)) \cdot \vec{x}'(t) = 0, \quad \vec{x}'(t) := (x_1'(t), \dots, x_n'(t))$$

$\Rightarrow$   $\text{Grad } f \perp$  Niveaufläche.

Das folgt sofort aus der Kettenregel (5)  
 $c = F(t) = f(\vec{x}(t))$  nach  $t$  differenzieren  
 $= 0 = \text{grad } f(x(t)) \vec{x}'(t)$

Höhere Ableitungen.

Ist wieder  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  stetig partiell  
diffbar und sind die partiellen Ableitungen

$\frac{\partial}{\partial x_i} f(\vec{x})$  ebenfalls stetig partiell diffbar

so schreibt man  $\frac{\partial}{\partial x_k} \left( \frac{\partial}{\partial x_j} f(\vec{x}) \right) = \frac{\partial^2}{\partial x_k \partial x_j} f(\vec{x})$

oder auch  $D_{kj} f(\vec{x})$  oder  $f_{x_k x_j}(\vec{x})$ .

Satz von Schwarz:

Ist  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  stetig diffbar und existieren

$\frac{\partial^2}{\partial x_k \partial x_j} f(\vec{x})$  und  $\frac{\partial^2}{\partial x_j \partial x_k} f(\vec{x})$  und sind diese

stetig auf  $M \rightarrow \frac{\partial^2}{\partial x_k \partial x_j} f(\vec{x}) = \frac{\partial^2}{\partial x_j \partial x_k} f(\vec{x})$ .

d.h. die Reihenfolge der Ableitungen ist  
vertauschbar.

Def.: Hesse-Matrix

$f: M \rightarrow \mathbb{R}$  2 mal stetig part. Diffbar

$$H(\vec{x}) := \left( \frac{\partial^2 f(\vec{x})}{\partial x_i \partial x_k} \right)_{\substack{j=1, \dots, n \\ k=1, \dots, n}}$$

$H(x)$  ist nach Schwarz also eine symme-  
trische Matrix.

Es gilt der

Satz: Ist  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  2 mal stetig

partiell diffbar und  $x_0 \in M$ , so gilt  
für alle  $\vec{x} \in M$

$$f(\vec{x}) = f(\vec{x}_0) + \text{grad } f(\vec{x}_0) (\vec{x} - \vec{x}_0) + \frac{1}{2} (\vec{x} - \vec{x}_0)^T H(\vec{x}_0) (\vec{x} - \vec{x}_0) + o(\|\vec{x} - \vec{x}_0\|)$$

mit  $\lim_{\vec{x} \rightarrow \vec{x}_0} \frac{o(\vec{x}, \vec{x}_0)}{\|\vec{x} - \vec{x}_0\|^2} = 0$