

# Kapitel 8

## Differentialrechnung in $\mathbb{R}^n$

### 8.1 Partielle Ableitungen und Differential

Wie kann man die Begriffe der Differentialrechnung auf Funktionen  $f : \Omega \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  erweitern?

Missing content?? page 113 top

Funktion in mehreren Variablen sind ein bisschen komplizierter als Funktionen in einer Variable.

#### Beispiel

1.  $f(x) = x^2 + 5$  ist in Ursprung stetig da  $\lim_{x \rightarrow 0} f(x) = f(0)$ . Aber  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2 + y^2} & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

ist im Ursprung nicht stetig.

Where is number 2 of the Beispiel??

$$\lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ y = 0}} \frac{x \cdot y}{x^2 + y^2} = 0 = f(0, 0)$$

$$\lim_{\substack{y \rightarrow 0 \\ x = 0}} \frac{x \cdot y}{x^2 + y^2} = 0 = f(0, 0)$$

is this continuation of the Beispiel, or is it outside??

Aber der Limes entlang der Gerade  $y = mx$

$$\lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ y \rightarrow 0 \\ y = mx}} f(x, mx) = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{mx^2}{(1 + m^2)x^2} = \frac{m}{1 + m^2}$$

↓  
Hängt von  $m$  ab

und  $\frac{m}{1+m^2} \neq 0$ , falls  $m \neq 0$ . Eine Funktion  $f(x, y)$  an der Stelle  $(x_0, y_0)$  ist stetig wenn der Limes  $\lim_{(x, y) \rightarrow (x_0, y_0)} f(x, y)$  in jeder Richtung den gleichen Wert haben.

**Definition 8.1**

Sei  $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ ,  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $a \in \Omega$

1.  $f$  hat den Grenzwert  $c \in \mathbb{R}$ , d.h

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = c$$

weenn es zu jeder (Beliebig kleinen) Schranke  $\varepsilon > 0$ , eine  $\delta$ -umgebung

$$B_\delta(a) := \{x \in \mathbb{R}^n \mid |x - a| < \delta\}$$

gibt, so dass  $|f(x) - c| < \varepsilon$  für alle  $x \in \Omega \cap B_\delta(a)$ ,  $x \neq a$  gilt

2.  $f$  heisst in  $a \in \Omega$  stetig, wenn  $\lim_{x \rightarrow a} f(x) = f(a)$  gilt.
3.  $f$  heisst in  $\Omega$  stetig, wenn  $f$  in allen  $a \in \Omega$  stetig ist.

Die Summe, das Produkt, der Quotient (Nenner ungleich Null) stetiger Funktion sind stetig.

$f$  besitzt keinen Grenzwert in  $x_0$  wenn sich bei Annäherungen an  $x_0$  auf verschiedenen Kurven (z.b. Geraden) verschiedene oder keine Grenzwert ergeben.

**Sandwichlemma**

Sei  $f, g, h$  funktionen wobei  $g < f < h$ . Wenn  $\lim_{x \rightarrow a} g = L = \lim_{x \rightarrow a} h$  gilt, dann ergibt  $\lim_{x \rightarrow a} f = L$ .

Da  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} |y| = 0$  gilt,  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x, y) = 0 \Rightarrow f$  ist in  $(0,0)$  stetig.

**Oder**

Für Grenzwertbestimmungen (also auch für Stetigkeitsuntersuchungen) ist es oft nützlich, die Funktionen mittels Polarkoordinaten umzuschreiben. Vor allem bei Rationalen Funktionen.

Hierbei gilt  $x = r \cos \theta$ ,  $y = r \sin \theta$ , wobei  $r$  = länge des Vektors  $(x, y)$  und  $\varphi$  der Winkel. Nun lass wir die Länge  $r$  gegen 0 gehen.

**Beispiel**

1. Die Funktionen

- $f(x, y) = x^2 + y^2$
- $f(x, y, z) = x^3 + \frac{x^2}{y^2+1} + z$
- $f(x, y) = 4x^2y^3 + 3xy$
- $f(x, y) = \cos xy$

## KAPITEL 8. DIFFERENTIALRECHNUNG IN $\mathbb{R}^N$

sind stetig, da sie aus Steigen Funktionen zusammengesetzt.

2.

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{x^2 y}{x^2 + y^2} & \text{für } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{für } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Für  $(x, y) \neq (0, 0)$  ist  $f$  als Quotient von stetiger Funktionen stetig. Es verbleibt  $f$  im Punkt  $(0, 0)$  zu untersuchen. Da

$$\left| \frac{x^2}{x^2 + y^2} \right| \leq 1$$

$$0 < |f(x, y)| < |y|$$

$$f(x, y) = \frac{x^2 y}{x^2 + y^2} = \frac{(r^2 \cos^2 \theta) (r \sin \theta)}{r^2 (\cos^2 \theta + \sin^2 \theta)} = r \cos^2 \theta \sin \theta$$

$$\lim_{r \rightarrow 0} f(r, \theta) = \lim_{r \rightarrow 0} r \cos^2 \theta \sin \theta = 0$$

3. Wir können nochmals die Stetigkeit der Funktion

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{x^2 y}{x^2 + y^2} & \text{für } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{für } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

mittels Polarkoordinaten untersuchen

$$f(x, y) = \frac{r^2 \cos^2 \theta \sin \theta}{r^2} = \cos^2 \theta \sin \theta$$

$$\lim_{r \rightarrow 0} f(x, y) = \cos^2 \theta \sin \theta$$

hängt von  $\theta$  ab.

$\Rightarrow f$  in  $(0, 0)$  nicht stetig

### Bemerkung

Eine trickreiche Variante Grenzwerte zu berechnen, ergibt sich durch substitution, d.h. man berechnet den Grenzwert

is this supposed to be inside the list or out??

$$\lim_{(x, y) \rightarrow (x_0, y_0)} f(g(x, y))$$

indem man zunächst  $t = g(x, y)$  setzt und den Grenzwert

$$t_0 = \lim_{(x, y) \rightarrow (x_0, y_0)} g(x, y)$$

bestimmt. Dann ist

$$\lim_{(x, y) \rightarrow (x_0, y_0)} f(g(x, y)) = \lim_{t \rightarrow t_0} f(t)$$

**Beispiel**

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (4,0)} \frac{\sin xy}{xy}$$

Hier ist  $g(x, y) = xy$ ,  $\lim_{(x,y) \rightarrow (4,0)} g(x, y) = 0$ . Somit

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (4,0)} \frac{\sin xy}{xy} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\sin t}{t} = 1$$

Wir werden auch sehen das die Existenz der Ableitungen in einigen Richtungen ungenügend für die Differenzierbarkeit der Funktion ist.

**Was bedeutet die Ableitung in einiger Richtung?**

**Beispiel**

Sei

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) \mapsto (x^2 + xy) \cos(xy)$$

Man kann für jedes  $y$ , die Funktion

$$\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \\ x \mapsto (x^2 + xy) (\cos xy)$$

als Funktion einer Variablen  $x$  auffassen und die Ableitung davon berechnen. Das Resultat mit  $\frac{\partial f}{\partial x}$  bezeichnet, ist die erste partielle Ableitung von  $f$  nach  $x$ . In diesem fall ist es durch

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = (2x + y)(\cos xy) - (x^2 + xy)y \sin(xy)$$

gegeben.

Analog definiert man  $\frac{\partial f}{\partial y}$

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = x(\cos xy) - (x^2 + xy)x \sin(xy)$$

Die allgemeine Definition nimmt folgende Gestalt ein. Sei  $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ . In zukunft bezeichnen wir die  $i$ -te Koordinate eines Vektors  $x \in \mathbb{R}^n$  mit  $x^i$ ; also ist  $x = (x^1, x^2, \dots, x^n)$ .

Sei  $e_i := (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)$  der  $i$ -te Basisvektor von  $\mathbb{R}^n$

**Definition 8.2**

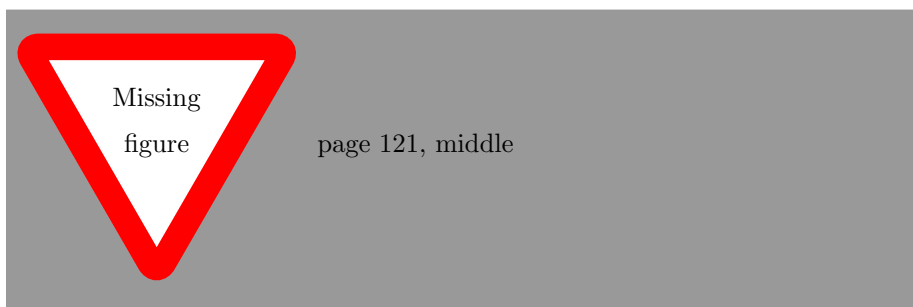
Die Funktion  $f : \Omega \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  heisst an der stelle  $x_0 \in \Omega$  in Richtung  $e_i$  (oder nach  $x^i$ ) partielle differenzierbar falls der limes

$$\frac{\partial f}{\partial x^i}(x_0) = f_{x^i}(x_0) := - \lim_{\substack{h \rightarrow 0 \\ h \neq 0}} \frac{f(x_0 + he_i) - f(x_0)}{h}$$

$$= \lim_{\substack{h \rightarrow 0 \\ h \neq 0}} \frac{f(x_0^1, x_0^2, \dots, x_0^i + h, x_0^{i+1}, \dots, x_0^n) - f(x_0^1, \dots, x_0^n)}{h}$$

existiert

**Bemerkung 8.3**



Sei  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $(x_0^1, x_0^2) \in \mathbb{R}^2$ . Wir betrachten die scharen von  $f$

$$f(\cdot, x_0^2) : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

und

$$f(x_0^1, \cdot) : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$\frac{\partial f}{\partial x^1}, \frac{\partial f}{\partial x^2}$  sind die Anstieg der Tangente zur entsprechende schrittkurven

**Besipiel**

1.  $f(x, y, z) = \cos yz + \sin xy$

- $\frac{\partial f}{\partial x} = y \cos xy$
- $\frac{\partial f}{\partial y} = -\sin(yz) \cdot z + \cos(xy)x$
- $\frac{\partial f}{\partial z} = -\sin(yz) \cdot y$

2.

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{x^3 y}{x^2 + y^2} & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x}(0, 0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(h, 0) - f(0, 0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\frac{h^3 \cdot 0}{h^2 + 0} - 0}{h} = 0$$

$$\frac{\partial f}{\partial y}(0, 0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(0, h) - f(0, 0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\frac{0 \cdot h^3}{0 + h^2} - 0}{h} = 0$$

**Bemerkung**

Für Funktionen  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  einer variable impliziert die differenzierbarkeit in  $x_0$ , die Stetigkeit in  $x_0$  und zudem eine gute Approximation von  $f$  durch eine affine Funktion in einer Umgebung von  $x_0$ . Folgendes Beispiel zeigt, dass in  $\mathbb{R}^n$  ( $n \geq 2$ ) Partielle Differenzierbarkeit keine analoges Approximationseigenschaften oder stetigkeit impliziert:

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

Für alle  $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$  ist  $f$  in beiden Richtungen partiell differenzierbar:

- Für  $(x_0, y_0) \neq (0, 0)$

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = \left. \frac{y(x^2 + y^2) - 2x^2 y}{(x^2 + y^2)^2} \right|_{(x,y)=(x_0,y_0)} = \frac{y_0^3 - x_0^2 y_0}{(x_0^2 + y_0^2)^2}$$

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = \left. \frac{x(x^2 + y^2) - 2xy^2}{(x^2 + y^2)^2} \right|_{(x,y)=(x_0,y_0)} = \frac{x^2 - xy^2}{(x^2 + y^2)^2}$$

- Für  $(x_0, y_0) = (0, 0)$

$$\frac{\partial f}{\partial x}(0, 0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\overbrace{f(0+h, 0) - f(0, 0)}^{f(x_0+he_1) - f(x_0)}}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{0}{h} = 0$$

$$\frac{\partial f}{\partial y}(0, 0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\overbrace{f(0, 0+h) - f(0, 0)}^{f(x_0+he_2) - f(x_0)}}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{0}{h} = 0$$

Im Ursprung besitzt  $f$  beide partielle Ableitungen, sie ist aber nicht stetig. Der Grund ist, dass die partielle Ableitungen nur partielle Informationen geben. Wir müssen die Differenzierbarkeit irgend eine andere weise verallgemeinern.

Die Lösung dieses Problem ist, dass man eine Approximations-Eigenschaft durch eine Lineare Abbildung postuliert.

Sei  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  differenzierbar in  $x_0$ ;  $f'(x_0)$  existiert. In diesem Fall kann  $f$  für alle  $x$  nahe  $x_0$  durch die Funktion  $f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0)$  gut approximiert werden. Dass heisst dass

$$f(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + R(x, x_0) \quad \text{mit} \quad \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{R(x, x_0)}{x - x_0} = 0$$

**Bemerkung**

$f'(x) : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}'$  sollt als lineare Abbildung interpretiert werden

## Lineare Abbildungen

Eine Abbildung  $A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  ist linear falls für alle  $x, y \in \mathbb{R}^n$  und  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$

$$A(\alpha x + \beta y) = \alpha A(x) + \beta A(y)$$

Eine solche Abbildung ist durch ihre Werte

$$A(e_i) := A_1, A(e_2) := A_2, \dots, A(e_n) := A_n$$

auf der Standardbasis  $e_1, \dots, e_n$  eindeutig bestimmt. Aus  $x = \sum_{i=1}^n x^i e_i$  und Linearität folgt nämlich

$$(*) \quad A(x) = \sum_{i=1}^n x^i A(e_i) = \sum_{i=1}^n A_i x^i$$

Umgekehrt bestimmt ein Vektor  $(A_1, \dots, A_n)$  vermöge der Formel  $(*)$  eine Lineare Abbildung.

Schreiben wir  $x = \begin{pmatrix} x^1 \\ \vdots \\ x^n \end{pmatrix}$  für einen Vektor  $x = (x^1)_{1 \leq i \leq n}$  und

$A = (A_1, \dots, A_n)$  für die Darstellung einer Lineare Abbildung  $A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  bezüglich der Standard Basis  $\{e_1, \dots, e_n\}$  so ist

$$A(x) = (A_1, \dots, A_n) \begin{pmatrix} x^1 \\ \vdots \\ x^n \end{pmatrix} = \sum A_i x^i$$

### Definition 8.4

Die Funktion  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  heisst an der Stelle  $x_0 \in \Omega \subset \mathbb{R}^n$  differenzierbar falls eine lineare Abbildung  $A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  gibt so dass

$$f(x) = f(x_0) + A(x - x_0) + R(x, x_0)$$

wobei  $\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{R(x, x_0)}{|x - x_0|} = 0$

In diesem Fall heisst  $A$  der Differential an der Stelle  $x_0$  und wird mit  $\frac{df}{dx_0}$  bezeichnet, d.h.  $f$  ist total differenzierbar in  $x_0 = (x_0^1, \dots, x_0^n)$  falls reelle Zahlen  $A_1, \dots, A_n$  existieren so dass gilt

$$f(x) = f(x_0) + A_1(x^1 - x_0^1) + A_2(x^2 - x_0^2) + \dots + A_n(x^n - x_0^n) + R(x, x_0)$$

mit  $\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{R(x, x_0)}{|x - x_0|} = 0$

**Bemerkung: Geometrische Interpretation**

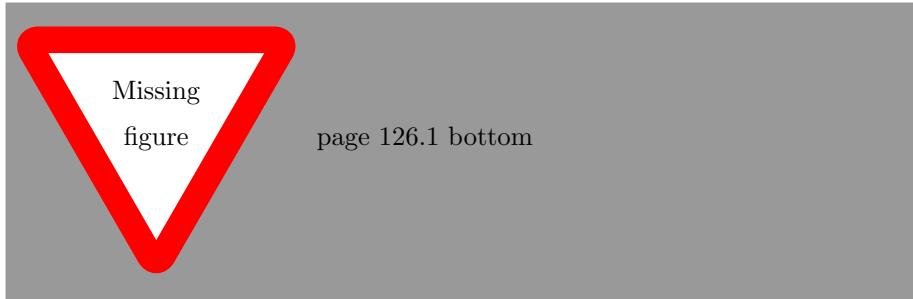
Sei  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $\Omega \in \mathbb{R}^2$ . Wir können die differenzierbare Funktion nahe dem Punkt  $x_0 = (x_0^1, x_0^2)$  mit Hilfe der Lineare Funktion

$$P(x) = f(x_0^1, x_0^2) + \underbrace{A_1(x^1 - x_0^1) + A_2(x^2 - x_0^2)}_{d_{x_0} f(x - x_0)}$$

approximieren.

can't understand what comes after the formula, page 126.1 middle

Die Differenz  $\underbrace{f(x) - P(x)}_{d_{x_0} f(x - x_0)} \xrightarrow{x \rightarrow x_0} 0$  ist eine Ebene. Die ist die Tangenteebene zur  $f$  an der Stelle  $x_0$  und spielt die Rolle des Tangente für Funktionen in einer Variable.



**Beispiel 8.5**

- a) Jede affin Lineare Funktion  $f(x) = Ax + b$ ,  $x \in \mathbb{R}^n$ , wobei  $a : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  linear,  $b \in \mathbb{R}$  ist an jeder Stelle  $x_0 \in \mathbb{R}^n$  differenzierbar, mit  $\frac{df}{dx}_{x_0} = A$  unabhängig von  $x_0$  da

$$f(x) - f(x_0) - A(x - x_0) = 0 \quad \forall x, x_0 \in \mathbb{R}^n$$

- b) Koordinatenfunktionen  $x^i : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $(x^1, x^2, \dots, x^n) \rightarrow x^i$ ,  $x^i(x) = x^i$ . Dann ist  $x^i$  differenzierbar an jeder Stelle  $x_0 \in \mathbb{R}^n$  mit

$$dx^i|_{x=x_0} = (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)$$

die Differenziale  $dx^1, dx^2, \dots, dx^n$  bilden also an jeder Stelle  $x_0 \in \mathbb{R}^n$  eine Basis des Raumes  $L(\mathbb{R}^n : \mathbb{R}) := \{A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}; A \text{ linear}\}$ , wobei wir  $A \in L(\mathbb{R}^n : \mathbb{R})$  mit der Darstellung  $A = (A_1, \dots, A_n)$  bzgl. der Standardbasis  $\{e_1, \dots, e_n\}$  der  $\mathbb{R}^n$  identifizieren, und mit  $A_i = A(e_i)$

$$dx^i = (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)$$

$$(dx^i(e_1), dx^i(e_2), \dots, dx^i(e_n))$$

Da gilt  $dx^i(e_j) = \begin{cases} 1 & i = j \\ 0 & i \neq j \end{cases}$  ist  $(dx^i)_{1 \leq i \leq n}$  die duale Basis von  $L(\mathbb{R}^n : \mathbb{R})$  zur Standardbasis  $(e_i)_{1 \leq i \leq n}$  des  $\mathbb{R}^n$ .



*KAPITEL 8. DIFFERENTIALRECHNUNG IN  $\mathbb{R}^N$*

c) Jedes  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \in C^1(\mathbb{R})$  besitzt das Differential

$$df(x_0) = \frac{df}{dx}(x_0) dx = f'(x_0) dx$$