

1. Differenzialrechnung mehrstelligiger Funktionen

1.1. Konvergenz im \mathbb{R}^n

Wir betrachten eine Folge $\{x^k\}$ von Vektoren $x^k = \begin{pmatrix} x_1^k \\ x_2^k \\ \vdots \\ x_n^k \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^n$ und einen Vektor $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^n$. Damit definieren wir den Grenzwert der Folge:

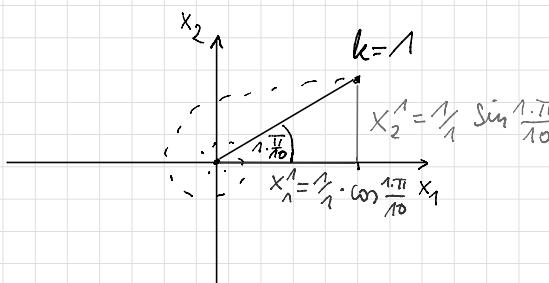
$$\text{Def: } \lim_{k \rightarrow \infty} x^k = x \iff$$

$$\|x^k - x\| = \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i^k - x_i)^2} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$$

Anmerkung: Wir verwenden hier nicht die euklidische Norm, aber jede Norm in \mathbb{R}^n wäre verwendbar.

Bsp.:

$$x^k = \begin{pmatrix} \frac{1}{k} \cos \frac{k\pi}{10} \\ \frac{1}{k} \sin \frac{k\pi}{10} \end{pmatrix} \quad k=1, 2, \dots$$



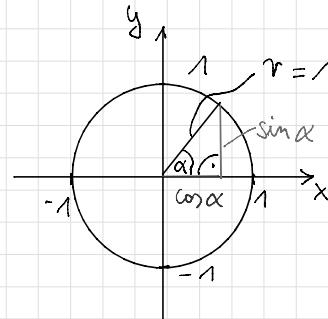
$$\text{Vermutung: } \lim_{k \rightarrow \infty} x^k = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

↗ Nachweis:

$$\begin{aligned} \lim_{k \rightarrow \infty} \|x^k - (0, 0)\| &= \lim_{k \rightarrow \infty} \sqrt{\left(\frac{1}{k} \cos \frac{k\pi}{10} - 0\right)^2 + \left(\frac{1}{k} \sin \frac{k\pi}{10} - 0\right)^2} \\ &= \lim_{k \rightarrow \infty} \sqrt{\frac{1}{k^2} \left(\left[\cos \frac{k\pi}{10}\right]^2 + \left[\sin \frac{k\pi}{10}\right]^2\right)} \\ &= \lim_{k \rightarrow \infty} \frac{1}{k} = 0 \quad \text{allgemein } \sqrt{z^2} = |z| \end{aligned}$$

Wie im \mathbb{R}^1 gilt:

Satz: Der Grenzwert einer Folge in \mathbb{R}^n ist eindeutig.



$$\sin^2 \alpha + \cos^2 \alpha = r^2 = 1^2 = 1$$

Beweis als Hausaufgabe!

Satz: $\lim_{k \rightarrow \infty} x^k = x \iff \forall i=1, \dots, n: \lim_{k \rightarrow \infty} x_i^k = x_i$

↗ „Konvergenz im \mathbb{R}^n “ \iff „koordinatenweise Konvergenz“

$$r^2 = (y_1 - x_1)^2 + (y_2 - x_2)^2$$

Beweis: Es sei $\lim_{k \rightarrow \infty} x^k = x$ d.h. $\lim_{k \rightarrow \infty} \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i^k - x_i)^2} = 0$

Beweis:

Es sei $\lim_{k \rightarrow \infty} x^k = x$, d.h. $\lim_{k \rightarrow \infty} \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i^k - x_i)^2} = 0$

$$\iff \lim_{k \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n (x_i^k - x_i)^2 = 0 \iff$$

$$\forall i=1, \dots, n: \lim_{k \rightarrow \infty} \sqrt{(x_i^k - x_i)^2} = \lim_{k \rightarrow \infty} |x_i^k - x_i| = 0$$

Def.: ε -Umgebung eines Punktes $x^0 \in \mathbb{R}^n$:

$$U_\varepsilon(x^0) = \{x \in \mathbb{R}^n \mid \|x - x^0\| < \varepsilon\}$$

= B [Mittelpunkt, Radius]

(n -dimensionale offene Kugel um x^0)

z.B.: B [(1,2,3), 0.5]

Einschub \rightarrow Blatt „Metrischer Raum“

1.2 Mehrstellige Funktionen

Wir betrachten die Abbildung: $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$

oder allgemeiner: $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$

Mit nur 1 Var - insbesondere in der Physik - wird beispielsweise unterschieden

$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ ist ein „Skalarfeld“, z.B. Temperatur an jedem Raumpunkt

(auch andere $n > 2$ möglich) $T = T(x_1, y_1, z)$

$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ist ein „Vektorfeld“, z.B. Gravitationsfeld - Gravitationskraft

die auf eine Masse im jedem Raumpunkt wirkt ist ein Vektor

$$\vec{F}_g = \vec{F}_g(x_1, y_1, z)$$

(auch andere n, m möglich, $n > 2, m > 2$)

Mögliche Schreibweisen: $f(x_1, y_1, z)$

$$f(x_1, x_2, x_3)$$

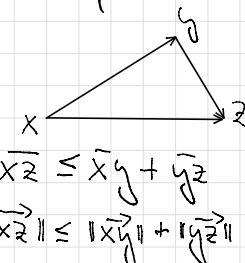
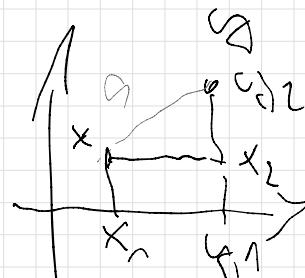
$$f(\vec{x}) \text{ mit } \vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

Visualisierungen von Funktionen mehrerer

Veränderlichen

Funktionen von 2 Variablen lassen sich graphisch darstellen, bei Funktionen von mehr Variablen ist das nur mit Einschränkungen möglich.

Darstellung als „Fläche“:



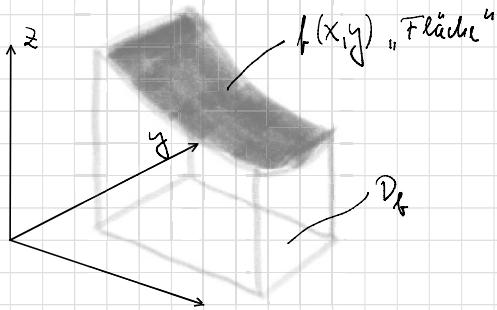
$$\begin{aligned} \overline{xz} &\leq \overline{xy} + \overline{yz} \\ \|\vec{xz}\| &\leq \|\vec{xy}\| + \|\vec{yz}\| \end{aligned}$$



$$|x - x_0| < \varepsilon$$

Darstellung als „Fläche“:

$$z = f(x, y), \quad (x, y) \in D_f \quad (\text{Definitionsbereich})$$



- „Fläche“ im herkömmlichen Sinn falls f stetig ist

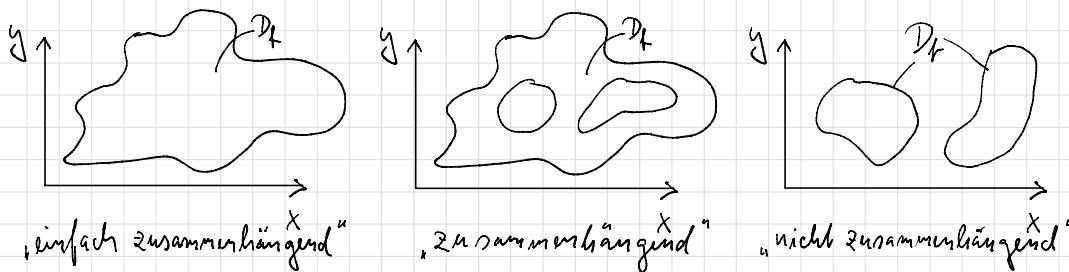
Erinnerung an Fkt. im \mathbb{R} :

$$f(x) = \begin{cases} 1, & \text{falls } x \text{ rational} \\ 0, & \text{falls } x \text{ irrational} \end{cases} \quad (x = \frac{m}{n} \text{ gekürzt})$$

oder $f(x) = \begin{cases} 1/n, & \text{falls } x \text{ rational} \\ 0, & \text{falls } x \text{ irrational} \end{cases}$

- Im einfachsten Fall ist D_f ein Rechteck (achsensparallel)

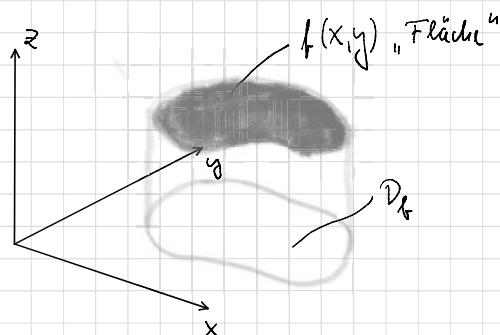
Möglich sind aber auch allgemeine & kompliziertere D_f , z.B.



Darstellungsformen

1. Graph: Entspricht der Menge der Punkte $(x, y, f(x, y)) \in \mathbb{R}^3$

$$\text{Graph} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid (x, y) \in D_f \wedge z = f(x, y)\}$$



Siehe Darstellung im Notenbook

2. Höhenlinien:

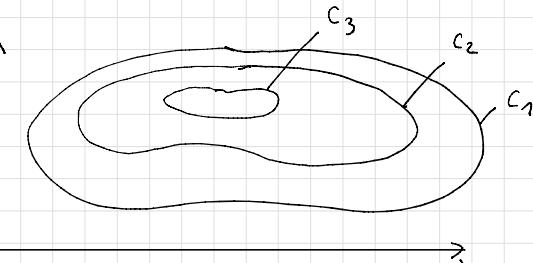
- Bsp: - Höhenlinien auf topografischen Karten
- Isobaren auf Wetterkarten (Kurven gleichen Luftdrucks)

- Bsp.:
- Höhenlinien auf topografischen Karten
 - Isobaren auf Wetterkarten (Kurven gleichen Luftdrucks)

Höhenlinie von f zur Höhe $c = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid (x,y) \in D_f \wedge f(x,y) = c\}$

Schnitte des Graphen der Funktion mit Ebenen parallel zur x - y -Ebene

in der Höhe c :



Die Berechnung ist unter Umständen nicht einfach, da $f(x,y) = c$ eine implizite Gleichung ist.

Siehe Darstellung im Notbook

3. Schnittdiagramme:

Schnitte des 3-dimensionalen Graphen mit Ebenen parallel zur

x - z - oder y - z -Ebene:

$$z = f(x, y=c) = \hat{f}(x) \quad (\parallel z \text{ zu } x\text{-}z\text{-Ebene})$$

Bsp.: Ideales Gas

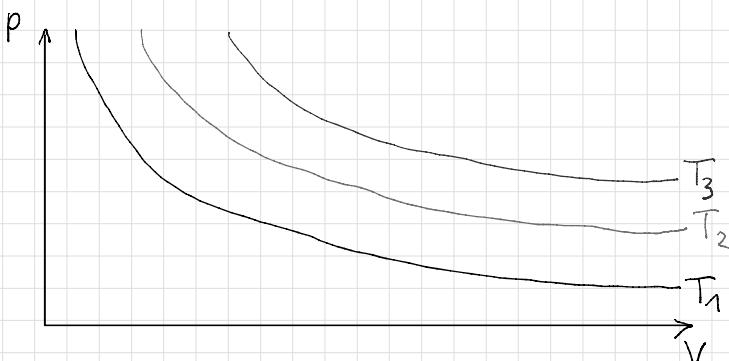
Zustandsgleichung $pV = n \cdot R \cdot T$, R - universelle Gaskonstante

$$\sim p = f(T, V) = n \cdot R \cdot \frac{T}{V}$$

\sim für konstante Temperaturen \sim Kurven gleicher Temperatur

\triangleq Isotherme

$$p = n \cdot R \cdot \frac{T_{\text{const}}}{V} = \frac{C}{V} \quad \sim p \sim \frac{1}{V}$$



$$T_1 < T_2 < T_3$$

1.3. Stetigkeit

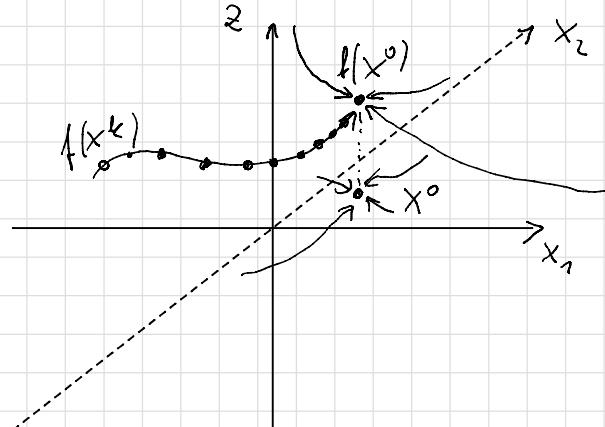
Def.: Eine Funktion $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ heißt stetig im Punkt

$x^0 \in D_f \subset \mathbb{R}^n$, wenn für jede Folge $\{x^k\}$ mit

$$\lim_{k \rightarrow \infty} x^k = x^0 \text{ gilt: } \lim_{k \rightarrow \infty} f(x^k) = f(x^0).$$

$$x^k = \begin{pmatrix} x_1^k \\ x_2^k \\ \vdots \\ x_n^k \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^n, x^0 = \begin{pmatrix} x_1^0 \\ x_2^0 \\ \vdots \\ x_n^0 \end{pmatrix}$$

Nicht nur anhang der Achsen!!



Bsp. stetiger Funktionen:

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

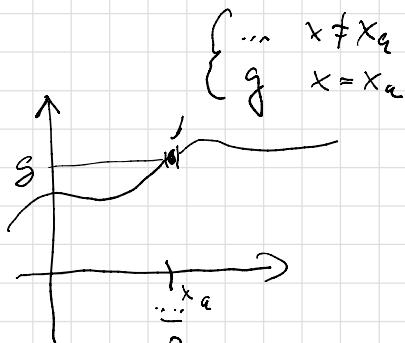
- Summe, Differenzen, Produkt stetiger Funktionen

- Quotient stetiger Fkt., falls Nenner $\neq 0$

- Verkettung stetiger Funktionen

- $f(x,y) = \sqrt{\frac{(x^3 - x^2y)(y^2 - x)}{x^2 + y^2}}$ außer bei $x=y=0$, dort ist es nicht definiert

- $f(x,y,z) = \ln(1+x^2) \cdot \sin(x \cdot y) + z$ wo stetig? $\sim \mathbb{R}^3$



Ausführliche Beispiele:

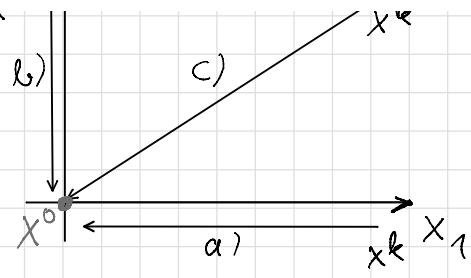
$$1.) \quad f(x_1, x_2) = \begin{cases} \frac{2x_1 x_2}{x_1^2 + x_2^2} & \text{für } (x_1, x_2) \neq (0,0) \\ 0 & \text{für } x_1 = x_2 = 0 \end{cases}$$

In $\mathbb{R}^2 \setminus \{0,0\}$ stetig, jedoch für $x^0 = (0,0)$ unstetig.

Wir betrachten dafür verschiedene Punktfolgen $\{x^k\}$, die gegen $(0,0)$ (verschieden)

konvergieren:





a) $x^k = \begin{pmatrix} 1/k \\ 0 \end{pmatrix}, k = 1, 2, \dots$

$$f(x^k) = \frac{2 \cdot \frac{1}{k} \cdot 0}{\left(\frac{1}{k}\right)^2 + 0^2} = \frac{0}{\left(\frac{1}{k}\right)^2} = 0 \rightsquigarrow \lim_{k \rightarrow \infty} f(x^k) = 0$$

b) $x^k = \begin{pmatrix} 0 \\ 1/k \end{pmatrix}, k = 1, 2, \dots$

$$f(x^k) = \frac{2 \cdot 0 \cdot \frac{1}{k}}{0^2 + \left(\frac{1}{k}\right)^2} = \frac{0}{\left(\frac{1}{k}\right)^2} = 0 \rightsquigarrow \lim_{k \rightarrow \infty} f(x^k) = 0$$

c) $x^k = \begin{pmatrix} 1/k \\ 1/k \end{pmatrix}, k = 1, 2, \dots$

$$f(x^k) = \frac{2 \cdot \frac{1}{k} \cdot \frac{1}{k}}{\left(\frac{1}{k}\right)^2 + \left(\frac{1}{k}\right)^2} = \frac{2 \cdot \left(\frac{1}{k}\right)^2}{2 \cdot \left(\frac{1}{k}\right)^2} = 1 \rightsquigarrow \lim_{k \rightarrow \infty} f(x^k) = 1$$

2.) $f(x_1, x_2) = \begin{cases} x_1 \cdot \sin\left(\frac{1}{x_1^2 + x_2^2}\right), & \text{für } (x_1, x_2) \neq (0, 0) \\ 0, & \text{für } x_1 = x_2 = 0 \end{cases}$

Funktion ist Verkleinerung stetiger Funktionen \rightsquigarrow ist im $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\}$ stetig.

Frage: Stetigkeit in $(0,0)$?

Betrachten beliebige Punktfolge $x^k = \begin{pmatrix} x_1^k \\ x_2^k \end{pmatrix} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

$$\rightsquigarrow x_1^k \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0, x_2^k \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$$

$$0 \leq |f(x_1^k, x_2^k)| = \left| x_1^k \cdot \sin\left(\frac{1}{(x_1^k)^2 + (x_2^k)^2}\right) \right| = |x_1^k| \cdot \underbrace{\left| \sin\left(\dots\right) \right|}_{\leq 1} \leq |x_1^k| \cdot 1$$

$$0 \leq |f(x_1^k, x_2^k)| \leq |x_1^k|,$$

$$0 \leq |f(x_1^k, x_2^k)| \leq |x_1^k|$$

\downarrow \downarrow \downarrow

$$0 \leq 0 \leq 0$$

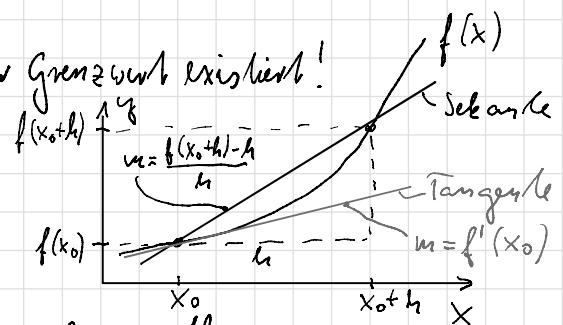
$$\sim \lim_{k \rightarrow \infty} f(x_1^k, x_2^k) = 0 = f(0,0)$$

stetig in ganz \mathbb{R}^2 !!!

1.4 Partielle Ableitungen

Rückblick auf \mathbb{R} : $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

$$f'(x_0) := \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0+h) - f(x_0)}{h}, \text{ falls der Grenzwert existiert!}$$



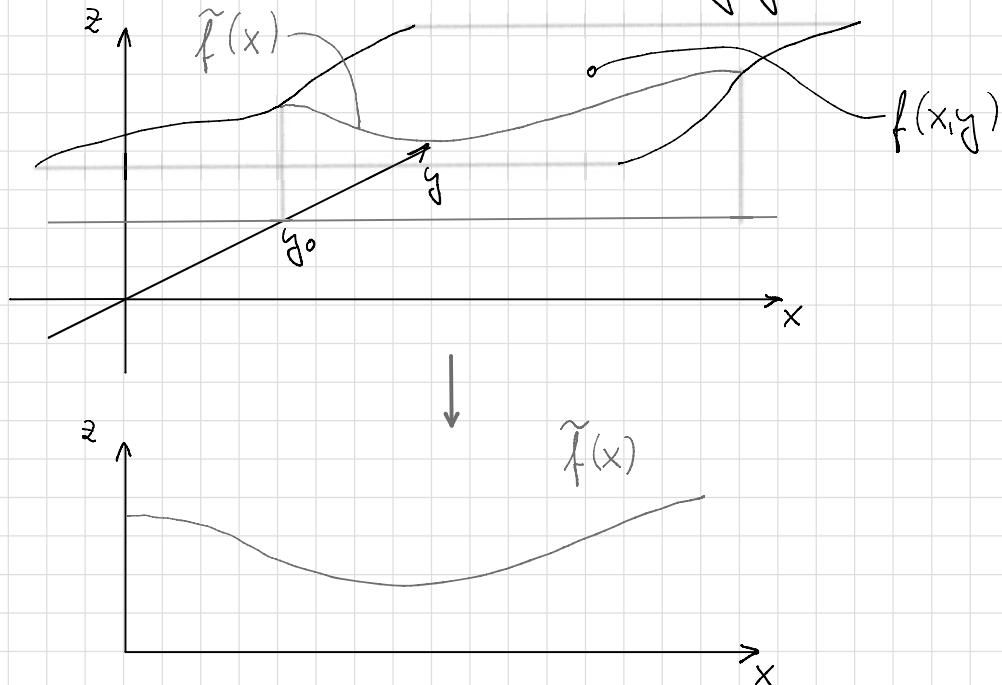
Verallgemeinerung auf \mathbb{R}^2 : $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

Festhalten einer Variable in $f(x,y)$, z.B. $y=y_0$: $f(x_0, y_0)$

f kann man dann als Funktion von nur noch einer Variable x auffassen:

$$f(x, y_0) = \tilde{f}(x)$$

geometrisch: Schnitt der Funktion mit der Ebene $y=y_0$



Def.: Eine Funktion $f(x,y)$ heißt im Punkt (x_0, y_0) partiell nach x differenzierbar, wenn der Grenzwert

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h, y_0) - f(x_0, y_0)}{h}$$

existiert. Er heißt dann partielle Ableitung von f nach x im Punkt (x_0, y_0) :

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) \text{ oder } f_x(x_0, y_0)$$

Analog dazu:

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = f_y(x_0, y_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0, y_0 + h) - f(x_0, y_0)}{h}$$

Da man in irgendeiner Variablen konstant hält gelten alle Ableitungsregeln wie bisher (wie für den „R-Fall“).

- Analog für Funktionen mit mehr als 2 Variablen

Symbol: $\frac{\partial f}{\partial x}(x, y, z), f_x(x, y, z), \frac{\partial f}{\partial x}, f_x, \dots$

~ „partielle Differenzialoperatoren“:

$$\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \dots$$

wzrzen aus f die entsprechende partielle Ableitungen

$$\frac{\partial}{\partial x} f(x, y, z) = f_x, \quad \frac{\partial}{\partial y} f(x, y, z) = f_y, \dots$$

1.) Bsp.:

$$f(x, y, z) = 2x^3 + 2xy + yz^5$$

$$f_x = 6x^2 + 2y$$

$$f_y = 2x + z^5$$

$$f_z = 5yz^4$$

geometrische Interpretation:

Geometrische Interpretation:

Partielle Ableitungen von $f(x,y)$ sind die Ankliege der Tangentialialebene in den Achsenrichtungen (wenn es eine Tangentialialebene gibt).

2. Bsp.:

$$f(x,y) = \underbrace{x}_{u} \underbrace{y^2 (\sin x + \sin y)}_{v}$$

Produktregel $(uv)' = u'v + uv'$

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial u}{\partial x} \cdot v + u \cdot \frac{\partial v}{\partial x} = y^2 (\sin x + \sin y) + xy^2 \cos x$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial u}{\partial y} \cdot v + u \cdot \frac{\partial v}{\partial y} = 2xy (\sin x + \sin y) + xy^2 \cos y$$

3. Bsp.:

$$z = f(x,y) = \ln(x+y^2)$$

$$u = x+y^2, z = \ln(u)$$

Kettenregel

$$\frac{\partial z}{\partial x} = \frac{dz}{du} \cdot \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{1}{u} \cdot 1 = \frac{1}{x+y^2}$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = \frac{dz}{du} \cdot \frac{\partial u}{\partial y} = \frac{1}{u} \cdot 2y = \frac{2y}{x+y^2}$$

4. Bsp.:

$$f(x,y,z) = 2x e^{yz} + \sqrt{x^2+y^2+z^2}$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = 2xz e^{yz} + \frac{2xy}{\sqrt{x^2+y^2+z^2}}$$

5. Bsp.:

$$z = f(x,y) = \frac{x}{x^2+y^2}$$

Quotientenregel $\left(\frac{u}{v}\right)' = \frac{u'v - uv'}{v^2}$

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

$$\frac{\partial z}{\partial y} = \frac{0 \cdot (x^2+y^2) - x \cdot 2y}{(x^2+y^2)^2} = - \frac{2xy}{(x^2+y^2)^2}$$

6. Bsp.:

$$f(x,y) = xy \quad (x>0)$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} = y \cdot y^{-1} \quad (\because x^y = e^{\ln x} \cdot y)$$

$$\left. \begin{array}{l} \frac{\partial f}{\partial x} = y \cdot y^{-1} \\ \frac{\partial f}{\partial y} = x^y \cdot \ln x \end{array} \right\} \begin{array}{l} \cdot x^y = e^{\ln x} \cdot y \\ \text{oder über} \\ \cdot \ln f(x,y) = y \cdot \ln x \quad | \cdot \frac{\partial}{\partial y} \\ f_y = \ln x \\ \sim f_y = f \cdot \ln x = x^y \cdot \ln x \end{array}$$

1.5 Höhere Ableitungen und der Satz von Schwarz

Siehe zugehöriges Beiblatt

Können partielle Ableitungen einer mehrstöckigen Funktion noch einmal partiell differenziert werden, so erhält man „partielle Ableitungen höherer Ordnung“:

$$\text{Bezeichnung: } f(x,y,z) \xrightarrow{\frac{\partial}{\partial x}} \frac{\partial f}{\partial x} \xrightarrow{\frac{\partial}{\partial z}} \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right) = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial z}$$

$$\text{Symbol: } f \qquad f_x \qquad f_{xz}$$

→ Ableitungsbäume siehe Beiblatt!

Ableitungen nach mehreren unterschiedlichen Variablen heißen „gemischte Ableitungen“.

Im Allgemeinen ist die Reihenfolge beim Differenzieren von Bedeutung !!!

Bsp: Ableitungen bis zur Ordnung 3 von $f(x,y) = x^3 y + y$

$$\begin{array}{c}
 x^3 y + y \\
 \swarrow \qquad \searrow \\
 f_x = 3x^2 y \qquad f_y = x^3 + 1 \qquad \text{1. Ordnung}
 \end{array}$$

$$\begin{array}{ccccc}
 f_{xx} = 6xy & & f_{xy} = 3x^2 & & f_{yy} = 0 \qquad \text{2. Ordnung} \\
 \swarrow \qquad \searrow & & \swarrow \qquad \searrow & & \swarrow \qquad \searrow \\
 f_{xxx} = 6y & f_{xxy} = 6x & f_{xu} = 6x & f_{xuu} = 0 & f_{uyy} = 0 \qquad f_{uu} = 0 \qquad \text{3. Ordnung}
 \end{array}$$