

Funktionen mehrerer Variablen

FS 2024 Prof. Dr. Bernhard Zgraggen

Autoren:

Laurin Heitzer, Flurin Brechbühler

Version:

0.1.20240606

<https://github.com/P4ntomime/funktionen-mehrerer-variablen>



Inhaltsverzeichnis

1	Extrema von Funktionen finden	2		
1.1	Extrema von Funktionen zweier Variablen finden	2	1.3	Lokales oder Globales Extremum 2
1.2	Extrema von Funktionen mehrerer Variablen finden	2	1.4	Extrema von Funktionen zweier Variablen mit NB finden 2

1 Extrema von Funktionen finden

1.1 Extrema von Funktionen zweier Variabeln finden

1. Gradient von f Null-setzen und kritische Stellen finden:

∇f = (fx, fy)ᵀ = (0, 0)ᵀ ⇒ fx = 0 ⇒ x0 und y0 bestimmen
fy = 0

2. Zweite Partielle Ableitungen bestimmen:

fxx = ...
fxy = fyx = ...
fyy = ...

3. Determinante Δ der Hesse-Matrix H bestimmen:

Δ = fxx(x0; y0) · fyy(x0; y0) - (fxy(x0; y0))²

4. Auswertung:

Δ > 0	AND	fxx(x0; y0) < 0	⇒	lokales Maximum
Δ > 0	AND	fyy(x0; y0) < 0	⇒	lokales Maximum
Δ > 0	AND	fxx(x0; y0) > 0	⇒	lokales Minimum
Δ > 0	AND	fyy(x0; y0) > 0	⇒	lokales Minimum
Δ < 0			⇒	Sattelpunkt
Δ = 0			?	Multi-variate-Taylor-logik ...

1.2 Extrema von Funktionen mehrerer Variabeln finden

1. Gradient von f Null-setzen und kritische Stellen finden:

∇f = (fx, fy, ..., ft)ᵀ = (0, 0, ..., 0)ᵀ ⇒ x0, y0, ..., t0 bestimmen

2. Zweite Partielle Ableitungen für Hesse-Matrix H bestimmen:

H = (fxx fxy ... fxt; fyx fyy ... fyt; ...; ftx fty ... ftt)

- Symmetrien beachten!
- Nicht doppelt rechnen!

⇒ fxt = ftx

3. Hesse-Matrix H mit gefundenen Stellen füllen:

H(x0, y0, ..., t0) = (fxx(x0, y0, ..., t0) fxy(x0, y0, ..., t0) ... fxt(x0, y0, ..., t0); fyx(x0, y0, ..., t0) fyy(x0, y0, ..., t0) ... fyt(x0, y0, ..., t0); ...; ftx(x0, y0, ..., t0) fty(x0, y0, ..., t0) ... ftt(x0, y0, ..., t0))

4. Eigenwerte λi der Hesse-Matrix bestimmen:

det(H(x0, y0, ..., t0) - λ · E) = 0
Nullstellen λi finden → Eigenwerte

Zur Erinnerung:

E = (1 0 ... 0; 0 1 ... 0; ...; 0 0 ... 1)

λ · E = (λ 0 ... 0; 0 λ ... 0; ...; 0 0 ... λ)

H(x0, y0, ..., t0) - λ · E = ...

... = (fxx(x0, y0, ..., t0) - λ fxy(x0, y0, ..., t0) ... fxt(x0, y0, ..., t0); fyx(x0, y0, ..., t0) fyy(x0, y0, ..., t0) - λ ... fyt(x0, y0, ..., t0); ...; ftx(x0, y0, ..., t0) fty(x0, y0, ..., t0) ... ftt(x0, y0, ..., t0) - λ)

5. Auswertung:

λi < 0 ∀i	⇒	lokales Maximum
λi > 0 ∀i	⇒	lokales Minimum
λi > 0 und λi < 0	⇒	Sattelpunkt

Erklärung:

- λi < 0 ∀i ⇔ Alle λi sind negativ
- λi > 0 ∀i ⇔ Alle λi sind positiv

1.3 Lokales oder Globales Extremum

Für eine beliebige die Funktion f(x, y, ..., t) gilt:

f(x, y, ..., t) ≤ Mmax	∀(x, y, ..., t) ∈ Df	⇒	globales Maxinum
f(x, y, ..., t) > Mmax	∃(x, y, ..., t) ∈ Df	⇒	kein globales Maximum
f(x, y, ..., t) ≥ Mmin	∀(x, y, ..., t) ∈ Df	⇒	globales Minimum
f(x, y, ..., t) < Mmin	∃(x, y, ..., t) ∈ Df	⇒	kein globales Minimum

Mmax: grösstes lokales Maximum
Mmin: kleinstes lokales Minimum

1.4 Extrema von Funktionen zweier Variabeln mit NB finden

1. Nebenbedingung (NB) in Standardform bringen:

Standardform: n(x, y) = 0
Nebenbedingung: x + y = 1
Standardform der Nebenbedingung: x + y - 1 = 0

2. Lagrange-Funktion L aufstellen:

L(x, y, λ) = f(x, y) + λ · n(x, y) Am besten gleich ausmultiplizieren

3. Gradient der Lagrange-Funktion L Null-setzen und kritische Stellen finden:

∇L = (Lx, Ly, Lλ)ᵀ = (0, 0, 0)ᵀ ⇒ x0 und y0 bestimmen

4. Zweite Partielle Ableitungen bestimmen:

Lλλ = ... Lλx = Lxλ = ...
Lxx = ... Lλy = Lyλ = ...
Lyy = ... Lxy = Lyx = ...

5. Geränderte Hesse Matrix H̄ aufstellen und kritische Stellen einsetzen:

H̄ = (Lλλ(x0, y0) Lλx(x0, y0) Lλy(x0, y0); Lxλ(x0, y0) Lxx(x0, y0) Lxy(x0, y0); Lyλ(x0, y0) Lyx(x0, y0) Lyy(x0, y0))

6. Determinante der geränderten Hesse Matrix bestimmen:

det(H̄) = ...

7. Auswertung

det(H̄) > 0	⇒	lokales Maximum
det(H̄) < 0	⇒	lokales Minimum
det(H̄) = 0	⇒	keine Aussage möglich