

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 = (f_x / f_y) ≐ (0 / 0) ⇒ f_x = 0 ⇒ x_0 und y_0 bestimmen
f_y = 0

2. Zweite Partielle Ableitungen bestimmen:

f_xx = ...
f_xy = f_yx = ...
f_yy = ...

3. Determinante Δ der Hesse-Matrix H bestimmen:

Δ = f_xx(x_0; y_0) · f_yy(x_0; y_0) - (f_xy(x_0; y_0))^2

4. Auswertung:

Δ > 0	AND	f_xx(x_0; y_0) < 0	⇒	lokales Maximum
Δ > 0	AND	f_yy(x_0; y_0) < 0	⇒	lokales Maximum
Δ > 0	AND	f_xx(x_0; y_0) > 0	⇒	lokales Minimum
Δ > 0	AND	f_yy(x_0; y_0) > 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 = (f_x / f_y / ... / f_t) ≐ (0 / 0 / ... / 0) ⇒ x_0, y_0, ..., t_0 bestimmen

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

H = (f_xx f_xy ... f_xt / f_yx f_yy ... f_yt / ... / f_tx f_ty ... f_tt) • Symmetrien beachten!
• Nicht doppelt rechnen!
⇒ f_xt = f_tx

3. Hesse-Matrix H mit gefundenen Stellen füllen:

H(x_0, y_0, ... t_0) = (f_xx(x_0, y_0, ... t_0) f_xy(x_0, y_0, ... t_0) ... f_xt(x_0, y_0, ... t_0) / f_yx(x_0, y_0, ... t_0) f_yy(x_0, y_0, ... t_0) ... f_yt(x_0, y_0, ... t_0) / ... / f_tx(x_0, y_0, ... t_0) f_ty(x_0, y_0, ... t_0) ... f_tt(x_0, y_0, ... t_0))

4. Eigenwerte λ_i der Hesse-Matrix bestimmen:

det(H(x_0, y_0, ... t_0) - λ · E) = 0
Nullstellen λ_i 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(x_0, y_0, ... t_0) - λ · E = ...

... = (f_xx(x_0, y_0, ... t_0) - λ f_xy(x_0, y_0, ... t_0) ... f_xt(x_0, y_0, ... t_0) / f_yx(x_0, y_0, ... t_0) f_yy(x_0, y_0, ... t_0) - λ ... f_yt(x_0, y_0, ... t_0) / ... / f_tx(x_0, y_0, ... t_0) f_ty(x_0, y_0, ... t_0) ... f_tt(x_0, y_0, ... t_0) - λ)

5. Auswertung:

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

Erklärung:

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

1.3 Lokales oder Globales Extremum

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

f(x, y, ..., t) ≤ M_max	∀(x, y, ..., t) ∈ D_f	⇒	globales Maximum
f(x, y, ..., t) > M_max	∃(x, y, ..., t) ∈ D_f	⇒	kein globales Maximum
f(x, y, ..., t) ≥ M_min	∀(x, y, ..., t) ∈ D_f	⇒	globales Minimum
f(x, y, ..., t) < M_min	∃(x, y, ..., t) ∈ D_f	⇒	kein globales Minimum

M_max: grösstes lokales Maximum
M_min: 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 = (L_x / L_y / L_λ) ≐ (0 / 0 / 0) ⇒ x_0 und y_0 bestimmen

4. Zweite Partielle Ableitungen bestimmen:

L_λλ = ... L_λx = L_xλ = ...
L_xx = ... L_λy = L_yλ = ...
L_yy = ... L_xy = L_yx = ...

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

H̄ = (L_λλ(x_0, y_0) L_λx(x_0, y_0) L_λy(x_0, y_0) / L_xλ(x_0, y_0) L_xx(x_0, y_0) L_xy(x_0, y_0) / L_yλ(x_0, y_0) L_yx(x_0, y_0) L_yy(x_0, y_0))

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