11.3 (a) Sei $D := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3; x \neq 0\}$. Bestimme den Gradienten Δf der Funktion $f: D \to \mathbb{R}, f(x, y, z) := y \sin(xz^2) + \frac{x \cos(y)}{y}$.

$$\Delta f = \begin{pmatrix} y\cos(xz^2)z^2 + \frac{\cos(y)}{y} \\ \sin(xz^2) - x(\frac{\sin(y)}{y} + \frac{\cos(y)}{y^2}) \\ y\cos(2xz) \end{pmatrix}$$

(b) Entscheide, ob es partiell differenzierbare Funktionen auf \mathbb{R}^2 bzw. \mathbb{R}^3 gibt mit

$$\Delta f(x,y) = \begin{pmatrix} x+y\\ -x+y \end{pmatrix}$$
 bzw. $\Delta f(x,y,z) = \begin{pmatrix} yz\\ xz\\ xy \end{pmatrix}$

Bestimme gegebenenfalls ein solches f.

$$\Delta f(x,y) = \begin{pmatrix} x+y \\ -x+y \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow f(x,y) = \int x + y dx$$

$$\Leftrightarrow f(x,y) = \int -x + y dy$$

$$\Rightarrow \int x + y dx = \int -x + y dy$$

$$\Leftrightarrow \frac{x^2}{2} + yx = \frac{y^2}{2} - yx$$

 \Rightarrow Es existiert keine partiell differenzierbare Funktion $f\in\mathbb{R}^2$ mit $\varDelta f(x,y)=\begin{pmatrix}x+y\\-x+y\end{pmatrix}$.

$$\Delta f(x, y, z) = \begin{pmatrix} yz \\ xz \\ xy \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow f(x, y, z) = \int yzdx$$

$$= \int xzdy$$

$$= \int xydz$$

$$\Rightarrow f(x, y, z) = xyz$$

11.4 Sei c>0, und $f,g:\mathbb{R}\to\mathbb{R}$ seien zweimal stetig differenzierbar. Zeige: Die Funktion $u:\mathbb{R}^2\to\mathbb{R},\ u(t,x)\coloneqq f(x+ct)+g(x-ct)$ ist eine Lösung der Wellengleichung

$$\frac{\partial^2}{\partial t^2}u(t,x) = c^2 \cdot \frac{\partial^2}{\partial x^2}u(t,x)$$

$$\frac{\partial^{2}}{\partial t^{2}}u = \frac{\partial^{2}}{\partial t^{2}}(f(x+ct)) + \frac{\partial^{2}}{\partial t^{2}}(g(x-ct))
\frac{\partial^{2}}{\partial t^{2}}u = c(\frac{\partial}{\partial t}(f'(x+ct)) + \frac{\partial}{\partial t}(g'(x-ct)))
\frac{\partial^{2}}{\partial t^{2}}u = c^{2}(f''(x+ct) + g''(x-ct))
\frac{\partial^{2}}{\partial x^{2}}u = \frac{\partial^{2}}{\partial x^{2}}(f(x+ct)) + \frac{\partial^{2}}{\partial x^{2}}(g(x-ct))
\frac{\partial^{2}}{\partial x^{2}}u = \frac{\partial}{\partial x}(f'(x+ct)) + \frac{\partial}{\partial x}(g'(x-ct))
\frac{\partial^{2}}{\partial x^{2}}u = f''(x+ct) + g''(x-ct)$$

In (I) einsetzen:

$$\Rightarrow \quad \frac{\partial^2}{\partial t^2} u \quad = \quad c^2 \cdot \frac{\partial^2}{\partial x^2} u$$

11.5 Bestimme Lage und Art der lokalen Extrema folgender Funktionen:

(a)
$$f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}, f(x,y) := xy^2 - 4xy + x^4$$

Kandidaten finden:

$$\nabla f = \begin{pmatrix} y^2 + 4y + 4x^3 \\ 2xy - 4x \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \qquad 0 = 2xy - 4x$$

$$\Leftrightarrow \qquad 0 = x(2y - 4)$$

$$\Rightarrow \qquad y_1 = 2$$

$$\Rightarrow \qquad x_2 = 0$$

$$0 = y^2 - 4y + 4x^3$$

 $y_1 = 2$ einsetzen:

$$\Rightarrow \qquad 4 = 4x^3$$

$$\Rightarrow \qquad x_1 = 1$$

 $x_2 = 0$ einsetzen:

$$\Rightarrow 0 = y^2 - 4y$$

$$\Leftrightarrow 0 = y(y - 4)$$

$$\Rightarrow y_2 = 0$$

$$\Rightarrow y_3 = 4$$

$$\operatorname{Hess} f = \begin{pmatrix} 12x^2 & 2y - 4 \\ 2y - 4 & 2x \end{pmatrix}$$

Kandidat $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ einsetzen:

$$\Rightarrow \begin{vmatrix} 0 & -4 \\ -4 & 0 \end{vmatrix} = -16$$

 \Rightarrow indefinite Hesse matrix, also ist $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ein Sattelpunkt.

Kandidat
$$\begin{pmatrix} 0 \\ 4 \end{pmatrix}$$
 einsetzen:

$$\Rightarrow \begin{vmatrix} 0 & 4 \\ 4 & 0 \end{vmatrix} = -16$$

 \Rightarrow indefinite Hesse matrix, also ist $\begin{pmatrix} 0 \\ 4 \end{pmatrix}$ ein Sattelpunkt.

Kandidat $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ einsetzen: $\Rightarrow \begin{vmatrix} 12 & 0 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} = 24$

 \Rightarrow positiv definite Hesse matrix, also ist $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ein lokales striktes Minimum.

(b)
$$g:(0,\pi)\times(0,\pi)\to\mathbb{R}, g(x,y):=\sin(x)+\sin(y)+\sin(x+y)$$

Kandidaten finden:

$$\nabla g = \begin{pmatrix} \cos(x) + \cos(x+y) \\ \cos(y) + \cos(x+y) \end{pmatrix}$$
(I) $\Rightarrow \qquad \cos(x) = -\cos(x+y)$
 $\Rightarrow \qquad \cos(y) = -\cos(x+y)$
 $\Rightarrow \qquad x = y$

In (I) einsetzen:

1) einsetzen:

$$\Rightarrow \cos(x) = -\cos(2x)$$

$$\Leftrightarrow \cos(x) = -1(\cos(x)^2 - \sin(x)^2)$$

$$\Leftrightarrow \cos(x) + 2\cos(x)^2 = 1$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{16} + \frac{\cos(x)}{2} + \cos(x)^2 = \frac{9}{16}$$

$$\Leftrightarrow (\frac{1}{4} + \cos(x))^2 = \frac{9}{16}$$

$$\Rightarrow x = \frac{\pi}{3}$$

$$\operatorname{Hess} g = \begin{pmatrix} -\sin(x) - \sin(2x) & -\sin(2x) \\ -\sin(2x) & -\sin(x) - \sin(2x) \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \sin(x)^2 = \begin{vmatrix} -\sin(x) & 0 \\ 0 & -\sin(x) \end{vmatrix}$$

Kandidat einsetzen:

$$\Rightarrow \sin(\frac{\pi}{3}) > 0$$

 \Rightarrow Hess f ist negativ definit, daraus folgt das der Kandidat $\left(\frac{\pi}{3}\right)$ ein strikes lokales Maximum ist.

11.6 (a) Berechne die Jacobi-Matrix der Abbildungen (Polar- bzw. Kugelkoordinaten)

i.
$$F: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2, F(r, \varphi) := (r\cos(\varphi), r\sin(\varphi))^T$$

$$J_f(r,\varphi) \begin{pmatrix} \cos(\varphi) & -r\sin(\varphi) \\ \sin(\varphi) & r\cos(\varphi) \end{pmatrix}$$
$$\nabla F_2 = \begin{pmatrix} r\sin(\varphi) \\ r\cos(\varphi) \end{pmatrix}$$

ii. $G: \mathbb{R}^3 \to \mathbb{R}^3, G(r, \theta, \varphi) := (r\cos(\theta)\cos(\varphi), r\cos(\theta)\sin(\varphi), r\sin(\theta))^T$ Gib die partiellen Ableitungen von F_2 und G_3 an, wobei $F = (F_1, F_2)^T$ und $G = (G_1, G_2, G_3)^T$.

$$J_G(r,\varphi,\theta) = \begin{pmatrix} \cos(\theta)\cos(\varphi) & -r\sin(\theta)\cos(\varphi) & -r\cos(\theta)\sin(\varphi) \\ \cos(\theta)\sin(\varphi) & -r\sin(\theta)\sin(\varphi) & r\cos(\theta)\cos(\varphi) \\ \sin(\theta) & r\cos(\theta) & 0 \end{pmatrix}$$

$$\nabla G_3 = \begin{pmatrix} \sin(\theta) \\ r\cos(\theta) \\ 0 \end{pmatrix}$$

(b) Bestimme, in welchen Punkten die Jacobi-Matrizen aus (a) invertierbar sind.

$$\begin{vmatrix} \cos(\varphi) & -r\sin(\varphi) \\ \sin(\varphi) & r\cos(\varphi) \end{vmatrix} = r(\cos(\varphi)^2 + \sin(\varphi)^2) = r$$

 \Rightarrow die Determinante ist 0 bei r=0, daraus folgt das J_f invertierbar ist für alle $r\neq 0$

$$d := |\operatorname{Hess} f|$$

$$d = \begin{vmatrix} \cos(\theta)\cos(\varphi) & -r\sin(\theta)\cos(\varphi) & -r\cos(\theta)\sin(\varphi) \\ \cos(\theta)\sin(\varphi) & -r\sin(\theta)\sin(\varphi) & r\cos(\theta)\cos(\varphi) \end{vmatrix}$$

$$\Leftrightarrow d = \sin(\theta)(-r^2\sin(\theta)\cos(\theta)\cos(\varphi)^2 - r^2\sin(\theta)\cos(\theta)\sin(\varphi)^2)$$

$$-r\cos(\theta)(r\cos(\theta)^2\cos(\varphi)^2) + r\cos(\theta)^2\sin(\theta)^2$$

$$\Leftrightarrow d = -r^2\sin(\theta)^2\cos(\theta)(\cos(\varphi)^2 + \sin(\varphi)^2) - r^2\cos(\theta)(\cos(\varphi)^2 + \sin(\varphi)^2)$$

$$\Leftrightarrow d = r^2\cos(\theta)(-\sin(\theta)^2(\cos(\varphi)^2 + \sin(\varphi)^2) - \cos(\theta)^2(\cos(\varphi)^2 + \sin(\varphi)^2)$$

$$\Leftrightarrow d = -r^2\cos(\theta)$$

 $\Rightarrow J_G$ ist invertierbar für $r \neq 0$ und $\theta \neq \frac{(1+2n)\pi}{2}n \in \mathbb{N}$