

kommt nicht in Klausur dran

5. Funktionen mit mehreren Veränderlichen

Funktionen mit mehreren Variablen

Definition n-dimensionaler Raum

Die Menge $R^n = \{x = (x_1, x_2, \dots, x_n) / x_i \in R, i = 1, 2, \dots, n\}$ heißt n-dimensionaler Raum.

Ein $x \in R^n$ nennen wir Punkt oder auch Vektor.

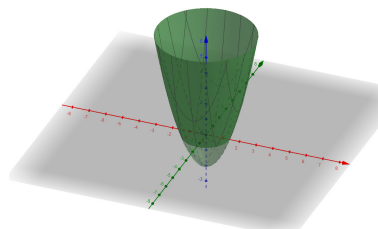
beschreibt Körper oder Fläche
bei variablen (fläche)

Definition n-dimensionaler Raum

Sei $D_f \subseteq R^n$ eine Menge. Ordnet man jedem Punkt $x \in D_f$ eine Zahl $f(x)$ zu, so ist eine Funktion $f: D_f \rightarrow R$ von n Variablen x_1, \dots, x_n mit dem Wertebereich W_f definiert.

Im folgenden diskutieren wir den Fall $n=2$ und nennen die Variablen statt x_1 und x_2 nun x und y .

Beispiel: $f(x, y) = x^2 + y^2 - 2$



Partielle Ableitungen und Gradient

Bei Funktionen einer Variablen spricht man von der ersten Ableitung. Bei Funktionen mit mehreren Variablen, muss gesagt werden, nach welcher abgeleitet wird.

Definition Partielle Ableitung

Sei $D_f \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ eine Funktion von zwei Variablen x, y . Man erhält die **partielle Ableitung**

$$\frac{\partial f}{\partial x} = f_x$$

wenn man nach der Variablen **x differenziert und dabei y (d.h. alle anderen Variablen) als konstant ansieht**. Analog erhält man die partielle Ableitung nach y .

$$\frac{\partial f}{\partial y} = f_y$$

Auch existieren wie bei Funktionen mit einer Variablen auch partielle Ableitungen 2. und höherer Ordnung.

Partielle Ableitungen und Gradient

Partielle Ableitung 2. Ordnung

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = f_{xx}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = f_{xy}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = f_{yy}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = f_{yx}$$

Im Allgemeinen gilt:

$$f_{xy}(x, y) = f_{yx}(x, y)$$

Partielle Ableitungen und Gradient

Gradient so wird partielle ableitung genannt

Sei $f: D_f \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ eine Funktion von zwei Variablen x, y . Dann heißt der Vektor

$$\left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y} \right) = \begin{pmatrix} f_x(x, y) \\ f_y(x, y) \end{pmatrix} = \text{grad } f(x, y) = \nabla f(x, y)$$

Gradient von f .

Der Gradient $\nabla f(x_0, y_0)$ zeigt im Punkt (x_0, y_0) in die Richtung des stärksten Anstiegs der Funktion.

Hesse-Matrix

Die **partiellen Ableitungen 2. Ordnung** kann man zu einer **Hesse-Matrix** zusammenstellen.

$$H(x, y) = \begin{bmatrix} f_{xx} & f_{xy} \\ f_{yx} & f_{yy} \end{bmatrix}$$

Die Hesse-Matrix ist eine symmetrische (n, n) -Matrix (in unserem Fall $(2, 2)$ -Matrix) und ihre Elemente sind Funktionen von n Variablen (in unserem Fall 2 Variablen).

Extremwertbetrachtungen von Funktionen mit mehreren Variablen

Relative Extrema

Notwendige Bedingung:

Besitze $f: D_f \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ in einer Umgebung $U(x_0, y_0)$ stetige partielle Ableitungen bis zur Ordnung zwei und sei (x_0, y_0) Stelle eines relativen Extremums von f . Dann gilt

$$\nabla f(x_0, y_0) = 0$$

Weiterhin gelte:

$$D = \begin{vmatrix} f_{xx}(x_0, y_0) & f_{xy}(x_0, y_0) \\ f_{yx}(x_0, y_0) & f_{yy}(x_0, y_0) \end{vmatrix} = f_{xx}(x_0, y_0) \cdot f_{yy}(x_0, y_0) - f_{xy}^2(x_0, y_0) > 0$$

Dann ist (x_0, y_0) **Stelle eines relativen Extremums, und zwar eines relativen Minimums**, falls $f_{xx}(x_0, y_0) > 0$

bzw. Stelle eines **relativen Maximums**, falls

$$f_{xx}(x_0, y_0) < 0$$

Im Fall $D < 0$ ist (x_0, y_0) **nicht** Stelle eines relativen Extremums. Im Falle $D = 0$ ist **keine Entscheidung möglich**.

Extremwertbetrachtungen von Funktionen mit mehreren Variablen

Absolute Extrema

Ob ein relatives Extremum sogar absolutes Extremum ist, lässt sich im allgemeinen nicht feststellen.

Aber es gilt der **Satz über konvexe und konkave Funktionen**:

Sei $f: D_f \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ eine Funktion mit stetigen partiellen Ableitungen zweiter Ordnung und gelte

$$D = \begin{vmatrix} f_{xx}(x, y) & f_{xy}(x, y) \\ f_{yx}(x, y) & f_{yy}(x, y) \end{vmatrix} = f_{xx}(x, y) \cdot f_{yy}(x, y) - f_{xy}^2(x, y) \geq 0 \quad \forall (x, y) \in D_f$$

Im Falle

$$f_{xx}(x, y) \geq 0 \quad \forall (x, y) \in D_f$$

Ist f konvex und jeder stationäre Punkt (x_0, y_0) ist Stelle des **absoluten Minimums** von f .

Im Falle

$$f_{xx}(x, y) \leq 0 \quad \forall (x, y) \in D_f$$

Ist f konkav und jeder stationäre Punkt (x_0, y_0) ist Stelle des **absoluten Maximums** von f .

Funktionen mit mehreren Variablen

Totales Differential

Sei $f: D_f \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ eine Funktion mit stetigen partiellen Ableitungen erster Ordnung. Dann heißt

$$df = f_x(x, y)dx + f_y(x, y)dy$$

totales oder **vollständiges Differential** von f . z.b. bei berechnung der gesamtteranz

Die Größe df , genommen an einer Stelle (x_0, y_0) , steht für den linearen Anteil der Funktionswertänderung infolge Änderung von x und y um dx bzw. dy .

Daraus folgt eine mögliche Anwendung in der Fehlerrechnung:

Seien x und y fehlerbehaftet mit den absoluten Fehlern Δx bzw. Δy . Gesucht ist die Fortpflanzung dieser Fehler durch die Funktion $f(x, y)$. Als gute Näherung für den absoluten Fehler Δf nimmt man

$$\Delta f = |f_x(x, y)|\Delta x + |f_y(x, y)|\Delta y$$