

Inhaltsverzeichnis

0.1	Stetigkeit in einer Dimension	3
0.2	Zwei Sonderfälle	3
1	Differentialrechnung in höheren Dimensionen	5
1.1	5
1.1.1	Korollar	5
1.1.2	Konvention	6
1.1.3	Definition der ε -Umgebung	6
1.1.4	Topologische Grundbegriffe	6
1.1.5	Definition	6
1.1.6	Beispiele	6
1.1.7	Satz	7
1.1.8	Satz	7

Einführung

0.1 Stetigkeit in einer Dimension

f ist stetig in x_0

$$\Leftrightarrow \lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = f(x_0)$$

$$\Leftrightarrow \forall (x_n) \text{ mit } \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x_0 \text{ gilt } \lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n) = f(x_0)$$

$$\Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \quad \exists \delta \quad \text{mit} \quad |f(x) - f(x_0)| < \varepsilon \quad \forall x \in (x_0 - \delta, x_0 + \delta)$$

Bemerkung: Der Grenzwert von Funktionen ist über den Grenzwert von Folgen definiert und kann auch nur so überprüft werden.

0.2 Zwei Sonderfälle

Skalarfeld

Sei $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

Visualisierung durch Höhenlinien: $H_c := \{x \in \mathbb{R}^n : f(x) = c\}$

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

Vektorfeld

Sei $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

Beispiel: $f(x, y) = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

Kapitel 1

Differentialrechnung in höheren Dimensionen

1.1

Skalarprodukt

Definition: $\langle x, y \rangle := x^\top y = \sum_{k=1}^n x_k y_k$ für $x, y \in \mathbb{R}^n$

Euklidische Norm

Definition: $\|x\|_2 := \sqrt{\langle x, x \rangle} = \sqrt{\sum_{k=1}^n x_k^2}$

1.1.1 Korollar

Sei $x \in \mathbb{R}^n$ mit $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$

1.

$$\max_{1 \leq k \leq n} |x_k| \leq \|x\| \leq \sqrt{n} \max_{1 \leq k \leq n} |x_k|$$

2. Cauchy-Schwarz-Ungleichung:

$$\forall x, y \in \mathbb{R}^n \quad : \quad |\langle x, y \rangle| \leq \|x\| \cdot \|y\|$$

Begründung (nicht Beweis!) durch alternative Definition: $\langle x, y \rangle = \|x\| \cdot \|y\| \underbrace{\cos \alpha}_{\leq 1}$

Dabei ist α der Winkel der zwischen x und y eingeschlossen wird.

Daraus folgt:

$$|\langle x, y \rangle| = \|x\| \cdot \|y\| \Leftrightarrow x, y \text{ sind lin. unabhängig : } x = \lambda y \text{ oder } y = \lambda x \text{ für } \lambda \in \mathbb{R}$$

3. $\|\cdot\|$ ist eine Norm. Eine Norm hat folgende Eigenschaften:

- (i) $\|x\| \geq 0$ und $\|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0$
- (ii) $\|\lambda x\| = |\lambda| \cdot \|x\|$
- (iii) $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ Dreiecksungleichung

1.1.2 Konvention

Für $A \subset \mathbb{R}^n$ gilt für das Komplement $A^c = \mathbb{R}^n \setminus A$

1.1.3 Definition der ε -Umgebung

Sei $x_0 \in \mathbb{R}^n$ und $\varepsilon > 0$, dann gilt für die ε -Umgebung $U_\varepsilon(x_0)$ von x_0 :

$$U_\varepsilon(x_0) := \{x \in \mathbb{R}^n : \|x - x_0\| < \varepsilon\}$$

1.1.4 Topologische Grundbegriffe

Sei $A \subset \mathbb{R}^n$, dann heißt ein Punkt $x_0 \in \mathbb{R}^n$

- (i) ein **innerer Punkt**, wenn gilt $\exists \varepsilon > 0$ mit $U_\varepsilon(x_0) \subset A$
Menge aller inneren Punkte: $\mathring{A} = \{x \in \mathbb{R}^n : \exists \varepsilon > 0 \text{ mit } U_\varepsilon(x) \subset A\}$
- (ii) ein **Berührungspunkt**, wenn $\forall \varepsilon > 0$ gilt $U_\varepsilon(x_0) \cap A \neq \emptyset$
abgeschlossene Hülle: $\overline{A} = \{x \in \mathbb{R}^n : \forall \varepsilon > 0 \text{ gilt } U_\varepsilon(x_0) \neq \emptyset\}$
- (iii) ein **Häufungspunkt**, wenn $\forall \varepsilon > 0$ gilt $(U_\varepsilon(x_0) \setminus \{x_0\}) \cap A \neq \emptyset$
Die Menge aller Häufungspunkte wird mit A' bezeichnet.
- (iv) ein **Randpunkt**, wenn $\forall \varepsilon > 0$ gilt $U_\varepsilon(x_0) \cap A \neq \emptyset$ und $U_\varepsilon(x_0) \cap A^c \neq \emptyset$
Menge aller Randpunkte oder auch **Rand** von A wird mit ∂A bezeichnet.

Korollar

- (i) $\mathring{A} \subset A$
- (ii) $\mathring{A} \subset \overline{A}$
- (iii) $\partial A \subset \overline{A}$
- (iv) $\overline{A} = \mathring{A} \cup \partial A$
- (v) $\overline{A} = A \cup \partial A$ (schwächere Aussage als (iv))

1.1.5 Definition

Eine Menge $A \subset \mathbb{R}^n$ heißt

- (i) **offen**, wenn $A = \mathring{A}$ gilt (A besteht nur aus inneren Punkten)
- (ii) **abgeschlossen**, wenn $\partial A \subset A$ gilt (wenn der Rand in der Menge enthalten ist)

1.1.6 Beispiele

1. Jede ε -Umgebung $U_\varepsilon(x_0 \in \mathbb{R}^n)$ ist offen

2. Sei $I \subset \mathbb{R}$, dann gilt

- (i) I ist offen, wenn $I = (a, b)$ mit $-\infty \leq a \leq b \leq \infty$
für $a = b$ gilt $I = \emptyset$ mit I offen
und für $a = -\infty, b = \infty$ ist I auch offen
- (ii) I ist abgeschlossen, wenn $I = [a, b]$ mit $a, b \in \mathbb{R}$
oder $I = (-\infty, b]$ oder $I = [a, \infty)$ oder $I = (-\infty, \infty) = \mathbb{R}$

(die reellen Zahlen sind offen und abgeschlossen zugleich)

1.1.7 Satz

für $A \subset \mathbb{R}^n$ sind folgenden Aussagen äquivalent:

- (i) A ist abgeschlossen $A = \overline{A}$
- (ii) A enthält alle Häufungspunkte, $A' \subset A$
- (iii) A enthält alle Randpunkte, $\partial A \subset A$
- (iv) A^c ist offen

1.1.8 Satz

- (i) \emptyset und \mathbb{R}^n sind offen
- (ii) Die Vereinigung beliebig vieler offene Mengen O_j mit $j \in J$ ist stets offen
- (iii) Der Durchschnitt endlich vieler offener Mengen O_1, \dots, O_r ist stets offen