

Variationsrechnung

Motivierende Beispiele

1. Was ist die kürzeste Verbindungskurve zwischen zwei Punkten?

$$\int_a^b \sqrt{y'^2 + 1} dx \rightarrow \min \quad \int_a^b \|\dot{x}\| dt$$

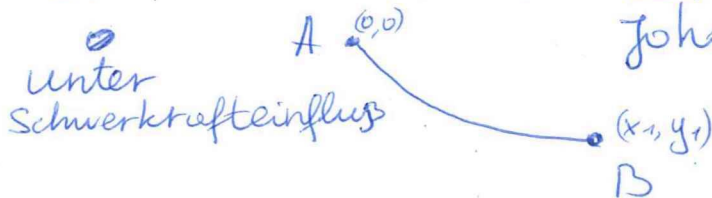
$$y(a) = A, \quad y(b) = B.$$



2. Das isoperimetrische Problem der Dido
Welche geschlossene Kurve gegebener Länge schließt den größten Fl. in. ein.

Die phönizische Prinzessin Dido bekam zur Gründung des Karthago so viel Land, wie sie mit einer Kuhhaut umspinnen konnte.

3. Das Problem der Brachistochrone
Johann Bernoulli 1696.



Zykloide
 $t \mapsto \begin{pmatrix} t - \sin t \\ 1 - \cos t \end{pmatrix}$

Euler - Lagrange um 1755

Beispiel von Weierstrass 1860

$$\int_0^{x_1} \sqrt{\frac{1 + y'(x)^2}{y(x)}} dx \rightarrow \min \quad \begin{aligned} y(0) &= 0 \\ y(x_1) &= y_1 \end{aligned}$$

$C^1[a, b]$ ist ein normierter Raum mit der Norm

$$\|u\|_{C^1[a, b]} = \|u\|_{C[a, b]} + \|u'\|_{C[a, b]}.$$

Allgemeiner: $C^k[a, b]$ ist ein normierter Raum mit der Norm

$$\|u\|_{C^k[a, b]} := \sum_{j=0}^k \sup_{x \in [a, b]} |u^{(j)}(x)|$$

$C^k[a, b]$ mit so eingeführten Normen sind Banachräume.

Def Sei X ein normierter Raum ^{über \mathbb{R} (bzw. \mathbb{C})}, $M \subset X$. Ein Funktional F ist eine Abbildung $F: M \rightarrow \mathbb{R}$ (oder \mathbb{C}).

Bsp $F: C[0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$,
 $F(y) := \int_0^1 y(x) dx$ ein Funktional

Wir betrachten Funktionale der Form

$$J(y) := \int_a^b F(x, y(x), y'(x)) dx = \int_a^b F(x, y, y') dx$$

auf (Teilmenge(n) von) $C^1[a, b]$.

Das ist ein stetiges Funktional, wenn $F \in C^1([a, b] \times \mathbb{R} \times \mathbb{R})$.

Die Haupt^{problem}frage der Variationsrechnung:
Finde Extreme von J auf $M \subset C^1[a, b]$

Def Sei $M \subset C^1[a, b]$. Eine Funktion $\tilde{y} \in D$ heißt ^(schwacher) lokaler Minimierer des Funktionals $J: M \rightarrow \mathbb{R}$, falls es ein $\varepsilon > 0$ gibt, sodass für alle $y \in D$ mit $\|y - \tilde{y}\|_{C^1[a, b]} < \varepsilon$ gilt: $J(\tilde{y}) \leq J(y)$.

O.E. kann man nur Minimierungsprobleme betrachten, weil Maximierer für J Minimierer für $-J$ sind.

Bei der Untersuchung von Funktionen auf Extrema spielen die Ableitungen eine wichtige Rolle. Wir führen nun einen ähnlichen Begriff für Funktionen, und zwar den der Variation.

Setze $C_0^1[a,b] := \{y \in C^1[a,b] : y(a) = y(b) = 0\}$

Def Sei X ein normierter Raum, $M \subset X$, $h \in X$, $y \in M$ und $y+th \in M$ für $t \in (-\varepsilon, \varepsilon)$, $J: M \rightarrow \mathbb{R}$ ein Funktional.

$$\delta J(y, h) := \lim_{t \rightarrow 0} \frac{J(y+th) - J(y)}{t} = \left. \frac{d}{dt} J(y+th) \right|_{t=0}.$$

heißt die erste Variation von J an der Stelle y in Richtung h .

Satz 5.3 ~~Sei~~ Unter den Voraussetzungen der obigen Def. gilt: Ist $\tilde{y} \in M$ ein lokaler Minimierer von J , so gilt $\delta J(\tilde{y}, h) = 0$ für alle h , für die die Variation existiert.

Bew Setze

$$g(t) := J(\tilde{y} + th).$$

Dann hat g ein lokales Minimum in $t=0$, d.h. $\delta J(\tilde{y}, h) = g'(0) = 0$. \square

Bevor wir die notwendigen Bedingungen für die Existenz eines Minimierers im Fall

$$J(y) = \int_a^b F(x, y, y') dx$$

formulieren, beweisen wir ein Lemma.

Fundamentallemmata der Variationsrechnung

Sei $f \in C[a, b]$ und es gelte

$$\int_a^b f(x) \eta(x) dx = 0$$

für alle $\eta \in C_c^\infty[a, b]$. Dann ist
 $f \equiv 0$ auf $[a, b]$.

Bew Angenommen, es gibt ein $x_0 \in (a, b)$,
so dass $f(x_0) \neq 0$. Wegen der Stetigkeit
von f existiert ein $\varepsilon > 0$, sodass $[x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon] \subset [a, b]$
und $f(x) \geq \frac{1}{2} f(x_0)$ für alle $x \in [x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon]$.

~~+ η~~ Definiere

$$\eta(x) := \begin{cases} e^{-\frac{1}{\varepsilon^2 - (x-x_0)^2}} & |x - x_0| < \varepsilon \\ 0 & [a, b] \setminus \{|x - x_0| < \varepsilon\} \end{cases}$$

Dann ist $\eta \in C_c^\infty[a, b]$ (Analysis I).

Nach dem MWS der Integralrechnung

gilt

$$\int_a^b f(x) \eta(x) dx = \int_{x_0-\varepsilon}^{x_0+\varepsilon} f(x) \eta(x) dx = f(\xi) \int_{x_0-\varepsilon}^{x_0+\varepsilon} \eta(x) dx$$
$$\geq \frac{1}{2} f(x_0) \int_{x_0-\varepsilon}^{x_0+\varepsilon} \eta(x) dx > 0 \quad \xi \in [x_0 - \varepsilon, x_0 + \varepsilon]$$

Wir betrachten zunächst η mit festen Endpunkten \square .

Satz 5.4 (Euler-Lagrange-Gleichungen)

Sei $M := \{y \in C^2[a, b] : y(a) = A, y(b) = B\} \subset C^1$

$F \in C^2([a, b] \times \mathbb{R} \times \mathbb{R})$, $J(y) := \int_a^b F(x, y, y') dx$.

Ist $\tilde{y} \in M$ ein lokaler Minimierer
für J auf M , so gilt die Euler-Lagrange-Gleichung

$$\frac{\partial F}{\partial y}(x, \tilde{y}, \tilde{y}') - \frac{d}{dx} \frac{\partial F}{\partial y'}(x, \tilde{y}, \tilde{y}') = 0.$$

Bew Sei $\eta \in C_0^2[a, b] = \{y \in C^2[a, b] : y(a) = y(b) = 0\}$

Es gilt dann $\tilde{y} + t\eta(x) \in M$ für $t \in (-\varepsilon, \varepsilon)$ und

$$\delta(\tilde{y}, \eta) = \left. \frac{d}{dt} \int_a^b F(x, \tilde{y} + t\eta(x), \tilde{y}' + t\eta'(x)) dx \right|_{t=0}$$

$$\stackrel{\text{Satz 5.2}}{=} \int_a^b (F'_y(x, \tilde{y}, \tilde{y}') \cdot \eta + F'_{y'}(x, \tilde{y}, \tilde{y}') \eta') dx$$

$$= \int_a^b \left(F'_y(x, \tilde{y}, \tilde{y}') \eta(x) - \frac{d}{dx} F'_{y'}(x, \tilde{y}, \tilde{y}') \eta(x) \right) dx$$

$$+ \left[F'_{y'}(x, \tilde{y}, \tilde{y}') \eta(x) \right] \Big|_a^b$$

$$= \int_a^b \underbrace{\left(F'_y(x, \tilde{y}, \tilde{y}') - \frac{d}{dx} F'_{y'}(x, \tilde{y}, \tilde{y}') \right)}_{\in C[a, b]} \eta(x) dx \stackrel{\text{Satz 5.3}}{=} 0$$

Wegen $C_0^2[a, b] \supset C_c^\infty[a, b]$ gilt laut dem Fundamentallemma der Variationsrechnung

$$F'_y(x, \tilde{y}, \tilde{y}') - \frac{d}{dx} F'_{y'}(x, \tilde{y}, \tilde{y}') = 0.$$

□

Bemerkungen

1) Unter den Voraussetzungen des Satzes hat die Euler-Lagrange-Gleichung die Form

$$F'_y(x, y, y') - F''_{y'x}(x, y, y') - F''_{y'y}(x, y, y') y' - F''_{y'y'}(x, y, y') y'' = 0$$

2) Man kann die Euler-Lagrange-Gl. unter den Voraussetzungen $\tilde{y} \in C^1[a, b]$, F stetig bzgl. x und C^1 bzgl. y, y' beweisen. Dafür benötigt man das sogenannte Lemma von Du Bois-Reymond. In dem Fall darf man aber die ELG wie in 1) nicht ausschreiben.

3) Sei $F \in C^2$. Ist \tilde{y} ein lokaler Minimierer von J und $F_{y'y'}(x, \tilde{y}, \tilde{y}') \neq 0$, dann gilt folgt $\tilde{y} \in C^2[a, b]$

4) Die ganze Theorie funktioniert auch, wenn man mit stückweise stetigen bzw. st. diff. baren Funktionen arbeitet.

Bsp Welche Kurve liefert den kürzesten Abstand zwischen zwei Punkten?

(a, A) (b, B)

$$J(y) = \int_a^b \sqrt{1+y'^2} dx$$

$$M = \{y \in C^1[a, b] : y(a) = A, y(b) = B\}$$

$$F(x, y, y') = \sqrt{1+y'^2} \quad F \in C^2$$

Die Euler - Lagrange - Gl

$$F'_{y'} - \frac{d}{dx} F'_{y'} = 0$$

$$F'_y = 0 \quad F'_{y'} = \frac{y'}{\sqrt{1+y'^2}}$$

$$\frac{d}{dx} \left(\frac{y'}{\sqrt{1+y'^2}} \right) = 0 \Rightarrow \frac{y'}{\sqrt{1+y'^2}} = c$$

$$y'^2 = c^2(1+y'^2)$$

$$y'^2(1-c^2) = c^2 \Rightarrow y'^2 = \frac{c^2}{1-c^2} \quad c \neq 1$$

$$y' = \pm \sqrt{\frac{c^2}{1-c^2}} \quad y(x) = \sqrt{\frac{c^2}{1-c^2}} x + d$$

$$\begin{cases} y(a) = \lambda a + \beta = A, \\ y(b) = \lambda b + \beta = B. \end{cases} \quad \lambda = \frac{B-A}{b-a}$$

$$\beta = A - a \frac{B-A}{b-a} = \frac{bA - aB}{b-a}$$

$$\tilde{y}(x) = \frac{B-A}{b-a} x + \frac{bA - aB}{b-a}$$

$$\text{Es gilt } J(\tilde{y} + \varepsilon \eta) - J(\tilde{y}) = \int_a^b \left(\sqrt{1 + \left(\frac{B-A}{b-a} + \varepsilon \eta' \right)^2} - \sqrt{1 + \left(\frac{B-A}{b-a} \right)^2} \right) dx - \int_a^b \sqrt{1 + \tilde{y}'^2} dx$$

$$= \int_a^b \left(\sqrt{1 + \left(\frac{B-A}{b-a} + \varepsilon \eta' \right)^2} - \sqrt{1 + \left(\frac{B-A}{b-a} \right)^2} \right) dx \quad \text{funktioniert nicht.}$$

Allgemein lässt sich die ELG explizit nicht lösen. Wir betrachten nun einige Spezialfälle, wann sich die ELG vereinfacht.

1. $F = F(x, y)$

Dann ist $\frac{\partial F}{\partial y'} = 0$ und die ELG

reduziert sich auf $\frac{\partial F}{\partial y}(x, y) = 0$

Das ist keine Differentialgleichung mehr! Es ist eher selten, dass diese Funktion die Randbedingungen erfüllt.

2. $F = F(x, y')$ $\Rightarrow \frac{\partial F}{\partial y} = 0$

ELG: $\frac{d}{dx} \frac{\partial F}{\partial y'}(x, y') = 0 \Rightarrow \frac{\partial F}{\partial y'}(x, y') = C$

3. $F = F(y, y')$

ELG: $\frac{\partial F}{\partial y} - \frac{\partial^2 F}{\partial y' \partial y} y' - \frac{\partial^2 F}{\partial y'^2} y'' = 0$

Multiplizieren wir sie mit y' , so bekommen wir

$$y' \frac{\partial F}{\partial y} - \frac{\partial^2 F}{\partial y' \partial y} y'^2 - \frac{\partial^2 F}{\partial y'^2} y' y'' = 0$$

$$y' \frac{\partial F}{\partial y} - y' \frac{d}{dx} \frac{\partial F}{\partial y'} = 0$$

$$y' \frac{\partial F}{\partial y} + y'' \frac{\partial F}{\partial y'} - y'' \frac{\partial F}{\partial y'} - y' \frac{d}{dx} \frac{\partial F}{\partial y'} = 0$$

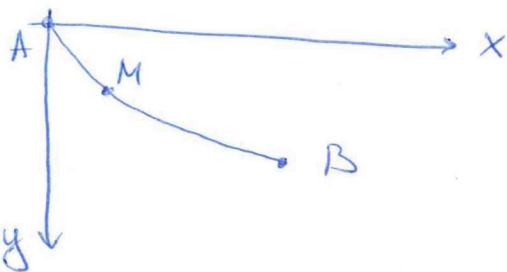
$$\frac{dF}{dx}(y, y') - \frac{d}{dx} \left(y' \frac{\partial F}{\partial y'} \right) = 0$$

$$\frac{d}{dx} \left(F - y' \frac{\partial F}{\partial y'} \right) = 0 \Rightarrow F - y' \frac{\partial F}{\partial y'} = C$$

Bsp Das Problem der Brachistochrone des Johann Bernoulli:

„Wenn in einer vertikalen Ebene zwei Punkte A und B gegeben sind, soll man dem beweglichen Punkte M eine Bahn AMB anweisen, auf welcher er von A ausgehend vermöge seiner eigenen ~~eigenen~~ Schwere in kürzester Zeit nach B gelangt“ (1696)

Solche Kurve nennt man Brachistochrone („kürzeste Zeit“). O.B.d.A. wähle das Koordinatensystem so, dass $A = (0,0)$, $B = (b, y_b)$



Wir parametrisieren die gesuchte Kurve nach der Zeit $t \mapsto \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$, $t \in [0, T]$.
Die Geschwindigkeit $\vec{v} = \begin{pmatrix} \dot{x}(t) \\ \dot{y}(t) \end{pmatrix}$ $v = |\vec{v}| = \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2}$.

Die kinetische Energie

$$E_{\text{kin}} = \frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} m (\dot{x}^2 + \dot{y}^2) = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 \left(1 + \left(\frac{\dot{y}}{\dot{x}} \right)^2 \right) \\ = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 (1 + y'(x)^2)$$

Die potentielle Energie

$$E_{\text{pot}} = -mgy(x), \quad g \text{ Schwerebeschleunigung}$$

Nach der Energieerhaltungsgleichung gilt

$$mgy(x) = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 (1 + y'(x)^2)$$

$$\frac{1}{\dot{x}} = \sqrt{\frac{1 + y'^2}{2gy}} \quad \frac{dx}{dt} = \frac{1}{\frac{1}{\dot{x}}} \\ dt = \sqrt{\frac{1 + y'^2}{2gy}} dx \quad T = \int_0^b \sqrt{\frac{1 + y'^2}{2gy}} dx$$

Mathematische Fragestellung:
Minimiere

$$J(y) := \int_0^b \sqrt{\frac{1+y'(x)^2}{y(x)}} dx$$

auf $M := \{y \in C^1[a, b] : y(0) = 0, y(b) = y_b\}$.

$F(y, y') = \sqrt{\frac{1+y'(x)^2}{y(x)}}$ ist unabhängig von x .

$$F(y, y') - y' F_{y'}(y, y') = c$$

$$\sqrt{\frac{1+y'^2}{y}} - y' \frac{y'}{\sqrt{y(1+y'^2)}} = c$$

$$(\sqrt{1+y'^2})^2 - y'^2 = C \sqrt{y(1+y'^2)} \Leftrightarrow y(1+y'^2) = C_1 > 0.$$

Trick: Führe einen Parameter τ ein

$$y' = \operatorname{ctg} \tau/2$$

$$y = \frac{C_1}{1+y'^2} = \frac{C_1}{1 + \frac{\cos^2 \tau/2}{\sin^2 \tau/2}} = C_1 \sin^2 \tau/2 = \frac{1}{2} C_1 (1 - \cos \tau)$$

$$dx = \frac{dy}{y'} = \frac{C_1 \sin \tau/2 \cos \tau/2 d\tau}{\frac{\cos \tau/2}{\sin \tau/2}} = C_1 \sin^2 \tau/2 d\tau = \frac{1}{2} C_1 (1 - \cos \tau) d\tau$$

$$x = \frac{1}{2} C_1 (\tau - \sin \tau) + C_2$$

$$y = \frac{1}{2} C_1 (1 - \cos \tau)$$

$$x(0) = y(0) = 0 \Rightarrow C_2 = 0.$$

$$x(\tau_b) = \frac{1}{2} C_1 (\tau_b - \sin \tau_b) = b$$

$$y(\tau_b) = \frac{1}{2} C_1 (1 - \cos \tau_b) = y_b$$

Es gibt genau ein τ_b
mit $f(\tau_b) = \frac{b}{y_b} > 0$.

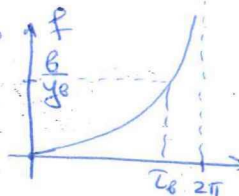
$$r := \frac{1}{2} C_1$$

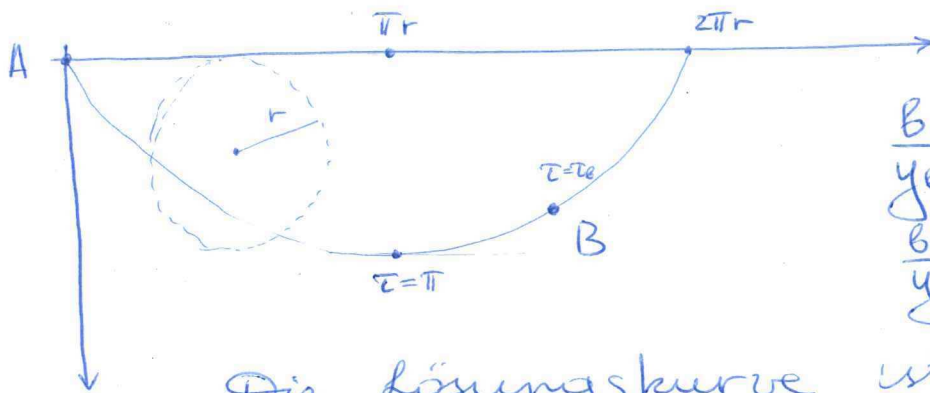
$$r = \frac{y_b}{1 - \cos \tau_b}$$

$$\Rightarrow \frac{b}{y_b} = \frac{\tau_b - \sin \tau_b}{1 - \cos \tau_b} =: f(\tau_b)$$

$$\lim_{\tau_b \rightarrow 2\pi} f(\tau_b) = +\infty$$

$$\lim_{\tau_b \rightarrow 0} f(\tau_b) = 0$$





$$\frac{b}{y_0} \leq \frac{\pi}{2} \Rightarrow \tau_0 \in [0, \pi]$$

$$\frac{b}{y_0} > \frac{\pi}{2} \Rightarrow \tau_0 \in (\pi, 2\pi)$$

Die Lösungskurve ist eine Zykloide.

$$x(\tau) = r(\tau - \sin \tau), \quad \tau \in [0, \tau_0]$$

$$y(\tau) = r(1 - \cos \tau)$$

Berechnen wir T .

$$dt = \sqrt{\frac{1+y'^2}{2gy}} dx \Rightarrow dt = \sqrt{\frac{1+y'(x(\tau))^2}{2gy(x(\tau))}} x'(\tau) d\tau$$

$$T = \int_0^{\tau_0} dt = \int_0^{\tau_0} \sqrt{\frac{1 + \cot^2 \tau/2}{2gr(1 - \cos \tau)}} r(1 - \cos \tau) d\tau$$

$$= \int_0^{\tau_0} \frac{\sqrt{1 - \cos \tau} \sqrt{r}}{\sqrt{2g \sin^2 \tau/2}} d\tau = \int_0^{\tau_0} \frac{\sqrt{r 2 \sin^2 \tau/2}}{\sqrt{2g \sin^2 \tau/2}} d\tau = \sqrt{\frac{r}{g}} \tau_0.$$

$$y(1+y'^2) = C$$

$$(x, y(x)) = (\hat{x}(\tau), \hat{y}(\tau)) \quad x \in [a, b] \quad \tau \in [\tau_0, \tau_b]$$

$$\hat{y}(\tau) = y(\hat{x}(\tau)) = \text{const} \frac{\tau}{2}$$

$$\hat{y}'(\tau) = y'(\hat{x}(\tau)) \cdot \hat{x}'(\tau) = \cotan \frac{\tau}{2}$$

$$y'(\hat{x}(\tau)) = \cotan \frac{\tau}{2}$$

$$\hat{x}'(\tau) = \frac{\hat{y}'(\tau)}{y'(\hat{x}(\tau))}$$

~~$$y(\hat{x}(\tau)) (1 + (\frac{\hat{y}'(\tau)}{y'(\hat{x}(\tau))})^2)$$~~

Ansatz $\hat{y}(\tau) = \hat{y}(\hat{x}(\tau)) = \frac{C}{1 + y'(\hat{x}(\tau))}$

$$\hat{y}(\tau) = \frac{C}{1 + \frac{\cotan^2 \frac{\tau}{2}}{\sin^2 \frac{\tau}{2}}} = C \sin^2 \frac{\tau}{2} = \frac{1}{2} C (1 - \cos \tau)$$

$$\hat{x}'(\tau) = \frac{\frac{1}{2} C \sin \tau}{\cos \frac{\tau}{2}} = \frac{1}{2} C \sin^2 \frac{\tau}{2}$$

$$\hat{x}(\tau) = \frac{1}{2} C (\tau^2 - \sin \tau) + C_2$$

$$\hat{y}(\tau) = \frac{1}{2} C (1 - \cos \tau)$$

Satz 5.6 Sei $M := \{y \in C^2[a, b] : y(a) = A, y(b) = B\}$,
 $F \in C^2([a, b] \times \mathbb{R} \times \mathbb{R})$ konvex bzgl. der
 letzten beiden Variablen,

$$J(y) := \int_a^b F(x, y, y') dx.$$

Dann ist jede Lösung $\tilde{y} \in M$ der
 Euler-Lagrange-Gleichung ein globaler
 Minimierer für J .

Bew Nach dem Satz 5.5 gilt f.ä. $y \in M$.

$$F(x, y, y') \geq F(x, \tilde{y}, \tilde{y}') + F_y'(x, \tilde{y}, \tilde{y}')(y - \tilde{y}) + F_{y'}'(x, \tilde{y}, \tilde{y}')(y' - \tilde{y}')$$

$$y - \tilde{y} = \eta \in C_0^2[a, b]$$

$$F(x, \tilde{y} + \eta, \tilde{y}' + \eta') \geq F(x, \tilde{y}, \tilde{y}') + F_y'(x, \tilde{y}, \tilde{y}')\eta + F_{y'}'(x, \tilde{y}, \tilde{y}')\eta'.$$

Für alle $y \in M$ gilt dann

$$\begin{aligned} J(y) &= \int_a^b F(x, y, y') dx = \int_a^b F(x, \tilde{y} + \eta, \tilde{y}' + \eta') dx \\ &\geq \int_a^b F(x, \tilde{y}, \tilde{y}') dx + \underbrace{\int_a^b (F_y'(x, \tilde{y}, \tilde{y}')\eta + F_{y'}'(x, \tilde{y}, \tilde{y}')\eta') dx}_{=0 \text{ weil } \tilde{y} \text{ die ELG erfüllt}} \\ &= \int_a^b F(x, \tilde{y}, \tilde{y}') dx = J(\tilde{y}). \end{aligned}$$

Bsp $J(y) = \int_a^b (y^2 + y'^2) dx$

$$M := \{y \in C^2[a, b] : y(a) = A, y(b) = B\}.$$

ELG $F = F(y, y') \Rightarrow F - y' \frac{\partial F}{\partial y'} = C.$

$$y^2 + y'^2 - 2y'^2 = y^2 - y'^2 = C.$$

$$F_y' - \frac{d}{dx} F_{y'}' = 2y - 2y'' = 0 \Rightarrow y = y''.$$

$$y(x) = C_1 \cosh x + C_2 \sinh x.$$

Isoperimetrisches Problem

Wir betrachten nun eine Verallgemeinerung des Variationsproblems mit festen Endpunkten und zwar, ein Problem mit zusätzlichen Nebenbedingungen.

Z.B. wenn in einem Problem die Länge der Kurve konstant bleiben soll lautet eine NB ~~$\int_a^b G(x, y, y')$~~

$$\int_a^b \sqrt{1+y'^2} dx = l. \quad \text{auf.}$$

Satz 5.6

Bew

$$\exists \eta_0 \in C^1[a, b] : \delta K(\bar{y}, \eta_0) \neq 0$$

Setze wir definieren für beliebiges $\eta \in C^1[a, b]$

$$u = \psi(\alpha, \beta) = J(\bar{y} + \alpha \eta + \beta \eta_0) \quad , (\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$$

$$v = \psi(\alpha, \beta) = K(\bar{y} + \alpha \eta + \beta \eta_0)$$

Nach dem Satz 5.2 ~~ist~~ gilt

$$\begin{aligned} \frac{\partial \psi}{\partial \alpha}(0,0) &= \frac{\partial}{\partial \alpha} \int_a^b F(\bar{y} + \alpha \eta + \beta \eta_0, \bar{y}' + \alpha \eta' + \beta \eta_0') dx \Big|_{(0,0)} \\ &= \int_a^b (F'_y \cdot \eta + F'_{y'} \cdot \eta') dx = \delta J(\bar{y}, \eta) \end{aligned}$$

$$\frac{\partial \psi}{\partial \beta}(0,0) = \delta J(\bar{y}, \eta_0)$$

$$\frac{\partial \psi}{\partial \alpha}(0,0) = \delta K(\bar{y}, \eta)$$

$$\frac{\partial \psi}{\partial \beta}(0,0) = \delta K(\bar{y}, \eta_0)$$

Außerdem

\tilde{y} ist ein lokaler Minimierer für J
 unter der NB $\Psi(x, \beta) = c$.
 $\text{grad } \Psi(0,0) \neq 0$. wegen $\delta K(\tilde{y}, \eta_0) \neq 0$.
 Nach dem Satz ist

$\text{grad } J(0,0) = \lambda \text{grad } \Psi(0,0)$ für ein λ ,
 d.h.

$$\delta J(\tilde{y}, \eta) = \lambda \delta K(\tilde{y}, \eta)$$

$$\delta J(\tilde{y}, \eta_0) = \lambda \delta K(\tilde{y}, \eta_0)$$

$$\lambda := \frac{\delta J(\tilde{y}, \eta_0)}{\delta K(\tilde{y}, \eta_0)} \text{ unabhängig von } \eta!$$

\Rightarrow Für alle $\eta \in C_0^2[a, b]$ gilt

$$\delta J(\tilde{y}, \eta) = \lambda \delta K(\tilde{y}, \eta), \text{ d.h.}$$

$$\int_a^b \left[\underbrace{\left(\frac{\partial F}{\partial y} - \lambda \frac{\partial G}{\partial y} \right)}_L \cdot \eta(x) + \underbrace{\left(\frac{\partial F}{\partial y'} - \lambda \frac{\partial G}{\partial y'} \right)}_L \eta'(x) \right] dx = 0.$$

Die partielle Integration liefert
 die Behauptung.

□