

Analysis III

Winter 2017/2018



Hesse-Matrix und Differenzierungsregeln

Buch Kapitel 5.6-5.9

Erinnerung: Partielle Ableitung

Definition: (partielle Ableitung)

Sei die Funktion $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ gegeben, wobei $D \subset \mathbb{R}^n$ offene Menge ist.
Existiert der Grenzwert

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_1, \dots, x_{j-1}, x_j + h, x_{j+1}, \dots, x_n) - f(x_1, \dots, x_n)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\mathbf{x} + h\mathbf{e}_j) - f(\mathbf{x})}{h},$$

so ist die Funktion f an \mathbf{x} **partiell differenzierbar** nach x_j . Durch

$$\frac{\partial f(\mathbf{x})}{\partial x_j} := \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\mathbf{x} + h\mathbf{e}_j) - f(\mathbf{x})}{h}$$

ist die **partielle Ableitung** von f nach x_j in \mathbf{x} definiert.

Definition: (Partielle Ableitungen vektorwertiger Funktionen)

Sei $\mathbf{f} : D \rightarrow \mathbb{R}^m$, $D \subset \mathbb{R}^n$ offen, $\mathbf{f}(\mathbf{x}) = (f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_m(\mathbf{x}))^\top$.

\mathbf{f} ist **partiell differenzierbar** in $\mathbf{x}_0 \in D$, partiell diff'bar auf $A \subset D$, bzw. partiell diff'bar, falls alle f_j ($j = 1, \dots, m$) partiell diff'bar in \mathbf{x}_0 , partiell diff'bar auf $A \subset D$, bzw. partiell diff'bar sind.

Definition: (Gradient)

Sei $f : D \rightarrow \mathbb{R}$, $D \subset \mathbb{R}^n$ offen, partiell differenzierbare Funktion. Dann heißt der Vektor

$$\text{grad}f(\mathbf{x}) = \nabla f(\mathbf{x}) := \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1}(\mathbf{x}) \\ \frac{\partial f}{\partial x_2}(\mathbf{x}) \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n}(\mathbf{x}) \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^n$$

der **Gradient** von f .

Die Abbildung $\nabla f : D \rightarrow \mathbb{R}^n$ ist vektorwertig.

Definition: (partielle Ableitung)

Sei die Funktion $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ gegeben, wobei $D \subset \mathbb{R}^n$ offene Menge ist.

Existiert der Grenzwert

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_1, \dots, x_{j-1}, x_j + h, x_{j+1}, \dots, x_n) - f(x_1, \dots, x_n)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\mathbf{x} + h\mathbf{e}_j) - f(\mathbf{x})}{h},$$

so ist die Funktion f an \mathbf{x} **partiell differenzierbar** nach x_j . Durch

$$\frac{\partial f(\mathbf{x})}{\partial x_j} := \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\mathbf{x} + h\mathbf{e}_j) - f(\mathbf{x})}{h}$$

ist die **partielle Ableitung** von f nach x_j in \mathbf{x} definiert.

Definition: (Gradient)

Sei $f : D \rightarrow \mathbb{R}$, $D \subset \mathbb{R}^n$ offen, partiell differenzierbare Funktion. Dann heißt der Vektor

$$\operatorname{grad} f(\mathbf{x}) = \nabla f(\mathbf{x}) := \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1}(\mathbf{x}) \\ \frac{\partial f}{\partial x_2}(\mathbf{x}) \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n}(\mathbf{x}) \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^n$$

der **Gradient** von f .

Die Abbildung $\nabla f : D \rightarrow \mathbb{R}^n$ ist vektorwertig.



Definition: (Partielle Ableitungen vektorwertiger Funktionen)

Sei $\mathbf{f} : D \rightarrow \mathbb{R}^m$, $D \subset \mathbb{R}^n$ offen, $\mathbf{f}(\mathbf{x}) = (f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_m(\mathbf{x}))^\top$.

\mathbf{f} ist **partiell differenzierbar** in $\mathbf{x}_0 \in D$, partiell diff'bar auf $A \subset D$, bzw. partiell diff'bar, falls alle f_j ($j = 1, \dots, m$) partiell diff'bar in \mathbf{x}_0 , partiell diff'bar auf $A \subset D$, bzw. partiell diff'bar sind.



Ableitungsmatrix

Definition (Ableitungsmatrix):

Sei $f: D \rightarrow \mathbb{R}^m$, $D \subset \mathbb{R}^n$ eine Abbildung mit

$$f(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} f_1(x_1, \dots, x_n) \\ \vdots \\ f_m(x_1, \dots, x_n) \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \in D,$$

die in \mathbf{x}_0 partiell diff'bar ist. Dann existieren die Ableitungen

$$\frac{\partial f_i}{\partial x_j}(\mathbf{x}_0), \quad i = 1, \dots, m, \quad j = 1, \dots, n,$$

und die **Ableitungsmatrix** ist definiert als

$$f'(\mathbf{x}_0) := \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(\mathbf{x}_0) & \frac{\partial f_1}{\partial x_2}(\mathbf{x}_0) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(\mathbf{x}_0) \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1}(\mathbf{x}_0) & \frac{\partial f_2}{\partial x_2}(\mathbf{x}_0) & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n}(\mathbf{x}_0) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(\mathbf{x}_0) & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_{n-1}}(\mathbf{x}_0) & \frac{\partial f_m}{\partial x_n}(\mathbf{x}_0) \end{pmatrix} \quad \mathbf{1}$$

Andere Bezeichnungen für diese Matrix: Ableitung von f oder Jacobi-Matrix.

Bemerkung (Ableitung und Gradient):

Falls $f: D \rightarrow \mathbb{R}$, $D \subset \mathbb{R}^n$ eine skalarwertige Abbildung ist, so gelten die folgenden Beziehungen

$$\nabla f(\mathbf{x}) = f'(\mathbf{x})^\top \quad \text{bzw.} \quad f'(\mathbf{x}) = \nabla f(\mathbf{x})^\top.$$

Bemerkungen

- Die j -te Spalte der Hesse-Matrix ist die partielle Ableitung nach x_j des Gradienten von f .
- Oder: ist $\mathbf{g}(\mathbf{x}) = \nabla f(\mathbf{x})$, so gilt

$$\mathbf{g}'(\mathbf{x}) = H_f(\mathbf{x}).$$

- Die Hesse-Matrix ist symmetrisch.

2

Definition (Hesse-Matrix):

Sei $f: D \rightarrow \mathbb{R}$, $D \subset \mathbb{R}^n$ eine skalarwertige in $\mathbf{x} \in D$ zweifach partiell differenzierbare Funktion mit Ableitungen

$$\frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}, \quad i, j = 1, \dots, n.$$

Die **Hesse-Matrix** der Funktion f ist definiert durch

$$H_f(\mathbf{x}) := \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_1}(\mathbf{x}) & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2}(\mathbf{x}) & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_n}(\mathbf{x}) \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_1}(\mathbf{x}) & \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_2}(\mathbf{x}) & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_n}(\mathbf{x}) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_1}(\mathbf{x}) & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_{n-1}}(\mathbf{x}) & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_n}(\mathbf{x}) \end{pmatrix}.$$

Definition (Ableitungsmatrix):

Sei $f : D \rightarrow \mathbb{R}^m$, $D \subset \mathbb{R}^n$ eine Abbildung mit

$$\mathbf{f}(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} f_1(x_1, \dots, x_n) \\ \vdots \\ f_m(x_1, \dots, x_n) \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \in D,$$

die in \mathbf{x}_0 partiell diff'bar ist. Dann existieren die Ableitungen

$$\frac{\partial f_i}{\partial x_j}(\mathbf{x}_0), \quad i = 1, \dots, m, \quad j = 1, \dots, n,$$

und die **Ableitungsmatrix** ist definiert als

$$\mathbf{f}'(\mathbf{x}_0) := \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(\mathbf{x}_0) & \frac{\partial f_1}{\partial x_2}(\mathbf{x}_0) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(\mathbf{x}_0) \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1}(\mathbf{x}_0) & \frac{\partial f_2}{\partial x_2}(\mathbf{x}_0) & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n}(\mathbf{x}_0) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(\mathbf{x}_0) & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_{n-1}}(\mathbf{x}_0) & \frac{\partial f_m}{\partial x_n}(\mathbf{x}_0) \end{pmatrix}.$$

1

Andere Bezeichnungen für diese Matrix: *Ableitung von f* oder *Jacobi-Matrix*.

Bemerkung (Ableitung und Gradient):

Falls $f : D \rightarrow \mathbb{R}$, $D \subset \mathbb{R}^n$ eine skalarwertige Abbildung ist, so gelten die folgenden Beziehungen

$$\nabla f(\mathbf{x}) = f'(\mathbf{x})^\top \quad \text{bzw.} \quad f'(\mathbf{x}) = \nabla f(\mathbf{x})^\top.$$

Definition (Hessematrix):

Sei $f : D \rightarrow \mathbb{R}$, $D \subset \mathbb{R}^n$ eine skalarwertige in $\mathbf{x} \in D$ zweifach partiell differenzierbare Funktion mit Ableitungen

$$\frac{\partial}{\partial x_i} \left(\frac{\partial f}{\partial x_j} \right) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}, \quad i, j = 1, \dots, n.$$

Die **Hesse-Matrix** der Funktion f ist definiert durch

$$H_f(\mathbf{x}) := \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_1}(\mathbf{x}) & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2}(\mathbf{x}) & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_n}(\mathbf{x}) \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_1}(\mathbf{x}) & \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_2}(\mathbf{x}) & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_n}(\mathbf{x}) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_1}(\mathbf{x}) & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_{n-1}}(\mathbf{x}) & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_n}(\mathbf{x}) \end{pmatrix}.$$



Bemerkungen

- Die j -te Spalte der Hesse-Matrix ist die partielle Ableitung nach x_j des Gradienten von f .
- Oder: ist $\mathbf{g}(\mathbf{x}) = \nabla f(\mathbf{x})$, so gilt

$$\mathbf{g}'(\mathbf{x}) = H_f(\mathbf{x}).$$

- Die Hesse-Matrix ist symmetrisch.

Vorbemerkung:

Für Funktionen $f : D \rightarrow \mathbb{R}$, $D \subset \mathbb{R}$ hatten wir Differenzierbarkeit definiert durch

$$f'(x_0) = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0}.$$

Dies ist für $\mathbf{f} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ nicht möglich, da durch Vektoren nicht geteilt werden kann!

Definition (Differenzierbarkeit von Abbildungen im \mathbb{R}^m):

Sei $\mathbf{f} : D \rightarrow \mathbb{R}^m$, $D \subset \mathbb{R}^n$ eine Abbildung und $\mathbf{x}_0 \in D$. Dann heißt \mathbf{f} in \mathbf{x}_0 **differenzierbar**, wenn sie in \mathbf{x}_0 partiell diff'bar ist und geschrieben werden kann als

$$\mathbf{f}(\mathbf{x}) = \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) + \mathbf{f}'(\mathbf{x}_0)(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0) + \mathbf{k}(\mathbf{x}),$$

wobei $\mathbf{k} : D \rightarrow \mathbb{R}^m$ eine Abbildung ist, für die gilt:

$$\lim_{\mathbf{x} \rightarrow \mathbf{x}_0} \frac{|\mathbf{k}(\mathbf{x})|}{|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0|} = 0.$$

\mathbf{f} heißt differenzierbar in $A \subset D$, falls \mathbf{f} in jedem Punkt von A diff'bar ist.

\mathbf{f} heißt differenzierbar, falls $A = D$.

Satz (Kriterium für Differenzierbarkeit von Abbildungen):

Sei $f : D \rightarrow \mathbb{R}^m$, $D \subset \mathbb{R}^n$ eine Abbildung und $\mathbf{x}_0 \in D$ innerer Punkt. f ist in \mathbf{x}_0 differenzierbar, wenn alle partiellen Ableitungen 1. Ordnung von f in einer Umgebung von \mathbf{x}_0 existieren und in \mathbf{x}_0 stetig sind.

Bemerkung:

Aus der partiellen Diff'barkeit folgt nicht notwendig die Diff'barkeit.

Aber: aus der Diff'barkeit folgt die partielle Diff'barkeit!

Differentiationsregeln:

1. **Linearität:** Seien $\mathbf{f} : D \rightarrow \mathbb{R}^m$ und $\mathbf{g} : D \rightarrow \mathbb{R}^m$, $D \subset \mathbb{R}^n$, diff'bar in \mathbf{x}_0 .
Dann ist auch $\lambda\mathbf{f} + \mu\mathbf{g}$ ($\lambda, \mu \in \mathbb{R}$) in \mathbf{x}_0 diff'bar und es gilt:

$$(\lambda\mathbf{f} + \mu\mathbf{g})'(\mathbf{x}_0) = \lambda\mathbf{f}'(\mathbf{x}_0) + \mu\mathbf{g}'(\mathbf{x}_0).$$

2. **Kettenregel:** Sei $\mathbf{h} : C \rightarrow D$, $C \subset \mathbb{R}^n$, $D \subset \mathbb{R}^p$, diff'bar in $\mathbf{x}_0 \in C$,
und sei $\mathbf{f} : D \rightarrow \mathbb{R}^m$ diff'bar in $\mathbf{z}_0 = \mathbf{h}(\mathbf{x}_0)$.
Dann ist auch $\mathbf{f} \circ \mathbf{h} : C \rightarrow \mathbb{R}^m$ in \mathbf{x}_0 diff'bar und es gilt:

$$(\mathbf{f} \circ \mathbf{h})'(\mathbf{x}_0) = \mathbf{f}'(\mathbf{z}_0)\mathbf{h}'(\mathbf{x}_0).$$

Bemerkung (Spezialfall):

Falls $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ und $\mathbf{h} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$, so ergibt sich für die Ableitung der Verkettung:

$$(f \circ \mathbf{h})'(t) = \nabla f(\mathbf{h}(t)) \cdot \mathbf{h}'(t) = \sum_{k=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_k}(\mathbf{h}(t)) \frac{dh_k}{dt}(t).$$

Definition (Richtungsableitung):

Seien $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ und $D \subset \mathbb{R}^n$, und ein Vektor $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^n$ mit $|\mathbf{a}| = 1$ gegeben. Falls der Grenzwert

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} (f(\mathbf{x}_0 + t\mathbf{a}) - f(\mathbf{x}_0))$$

existiert, dann heißt

$$\frac{\partial f}{\partial \mathbf{a}}(\mathbf{x}_0) := \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} (f(\mathbf{x}_0 + t\mathbf{a}) - f(\mathbf{x}_0))$$

Richtungsableitung der Funktion f in Richtung \mathbf{a} an der Stelle \mathbf{x}_0 .

Satz (Formel für die Richtungsableitung):

Sind die partiellen Ableitungen von f in \mathbf{x}_0 stetig (ist also f diff'bar in \mathbf{x}_0), dann gilt für die Richtungsableitung von f in Richtung \mathbf{a} :

$$\frac{\partial f}{\partial \mathbf{a}}(\mathbf{x}_0) = \nabla f(\mathbf{x}_0) \cdot \mathbf{a}.$$

Bemerkung:

Die partiellen Ableitungen von f nach x_j sind genau die Richtungsableitungen von f in Richtung \mathbf{e}_j , denn

$$\frac{\partial f}{\partial x_j}(\mathbf{x}_0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(\mathbf{x}_0 + t\mathbf{e}_j) - f(\mathbf{x}_0)}{t} = \frac{\partial f}{\partial \mathbf{e}_j}(\mathbf{x}_0).$$

Lineare Approximation

Vorbemerkung:

In komplizierten nichtlinearen funktionalen Zusammenhängen interessiert eine (näherungsweise) Lineare Darstellung.
Frage: Kann man die finden?

Idee:

Ist $f: D \rightarrow \mathbb{R}^m$, $D \subset \mathbb{R}^n$ differenzierbare Abbildung, so lässt sie sich in der Nähe von $\mathbf{x}_0 \in D$ durch $g: D \rightarrow \mathbb{R}^m$ darstellen durch

$$g(\mathbf{x}) = f(\mathbf{x}_0) + f'(\mathbf{x}_0)(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0).$$

Nach der Definition der Diff'barkeit begeht man dabei einen "kleinen" Fehler ($\|\mathbf{k}(\mathbf{x})\|$).

Definition:

Die eben definierte Abbildung $g(\mathbf{x})$ nennt man **Tangentialabbildung** oder **lineare Approximation** von f in \mathbf{x}_0 .

Bemerkungen (Tangentialebene):

- Betrachte $f: D \rightarrow \mathbb{R}$ mit $D \subset \mathbb{R}^2$, in $\mathbf{x}_0 = (x_0, y_0)^T$ diff'bar. Dann gilt:

$$f(x, y) = f(x_0, y_0) + [f_x(x_0, y_0), f_y(x_0, y_0)] \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \end{pmatrix} + r(x, y) \\ f_x(x_0, y_0) \cdot f_x(x_0, y_0)(x - x_0) + f_y(x_0, y_0)(y - y_0) + r(x, y).$$

- Dementsprechend lautet die Tangentialabbildung

$$g(x, y) = f(x_0, y_0) + f_x(x_0, y_0)(x - x_0) + f_y(x_0, y_0)(y - y_0)$$

- Der Graph von g ist eine Ebene, die **Tangentialebene**.

- die Tangentialebene berührt in $P = (x_0, y_0, f(x_0, y_0))$ den Graphen der Funktion f , also

$$(x_0, y_0, g(x_0, y_0)) = (x_0, y_0, f(x_0, y_0))$$

In der Umgebung von (x_0, y_0) nähert sich g der Funktion f an.

- Die beiden Tangenten

$$z = f(x_0, y_0) + f_x(x_0, y_0)(x - x_0) \quad \text{und} \\ z = f(x_0, y_0) + f_y(x_0, y_0)(y - y_0)$$

an die Funktionen $f \circ \alpha := f(x, y_0)$ bzw. $f \circ \beta := f(x_0, y)$ liegen in der Tangentialebene.

- Wegen $\|r(x, y)\|$ klein, stellt die Ebene eine gute Näherung der Funktion f in der Umgebung von (x_0, y_0) dar.

Vorbemerkung:

In komplizierten nichtlinearen funktionalen Zusammenhängen interessiert eine (näherungsweise) Lineare Darstellung.

Frage: Kann man die finden?

Idee:

Ist $\mathbf{f} : D \rightarrow \mathbb{R}^m$, $D \subset \mathbb{R}^n$ differenzierbare Abbildung, so lässt sie sich in der Nähe von $\mathbf{x}_0 \in D$ durch $\mathbf{g} : D \rightarrow \mathbb{R}^m$ darstellen durch

$$\mathbf{g}(\mathbf{x}) = \mathbf{f}(\mathbf{x}_0) + \mathbf{f}'(\mathbf{x}_0)(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0).$$

Nach der Definition der Diff'barkeit begeht man dabei einen "kleinen" Fehler ($|\mathbf{k}(\mathbf{x})|$).

Definition:

Die eben definierte Abbildung $\mathbf{g}(\mathbf{x})$ nennt man **Tangentialabbildung** oder **lineare Approximation** von \mathbf{f} in \mathbf{x}_0 .

Bemerkungen (Tangentialebene):

- Betrachte $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ mit $D \subset \mathbb{R}^2$, in $\mathbf{x}_0 = (x_0, y_0)^\top$ diff'bar. Dann gilt:

$$\begin{aligned} f(x, y) &= f(x_0, y_0) + [f_x(x_0, y_0), f_y(x_0, y_0)] \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \end{pmatrix} + k(x, y) \\ &= f(x_0, y_0) + f_x(x_0, y_0)(x - x_0) + f_y(x_0, y_0)(y - y_0) + k(x, y). \end{aligned}$$

- Dementsprechend lautet die Tangentenabbildung

$$g(x, y) = f(x_0, y_0) + f_x(x_0, y_0)(x - x_0) + f_y(x_0, y_0)(y - y_0)$$

- Der Graph von g ist eine Ebene, die **Tangentialebene**.
- die Tangentialebene berührt in $P = (x_0, y_0, g(x_0, y_0))$ den Graphen der Funktion f , also

$$(x_0, y_0, g(x_0, y_0)) = (x_0, y_0, f(x_0, y_0))$$

In der Umgebung von (x_0, y_0) nähert sich g der Funktion f an.

- Die beiden Tangenten

$$\begin{aligned} z &= f(x_0, y_0) + f_x(x_0, y_0)(x - x_0) \quad \text{und} \\ z &= f(x_0, y_0) + f_y(x_0, y_0)(y - y_0) \end{aligned}$$

an die Funktionen $f^*(x) := f(x, y_0)$ bzw. $f^{**}(y) = f(x_0, y)$ liegen in der Tangentialebene.

- Wegen $k(x, y)$ klein, stellt die Ebene eine gute Näherung der Funktion f in der Umgebung von (x_0, y_0) dar.

Differenzierbarkeit von Abbildungen

Definition 1 (Differenzierbarkeit)

Sei $f: U \rightarrow V$ eine Abbildung zwischen normierten Vektorräumen U, V . Sei $a \in U$ ein Punkt. f heißt **differenzierbar** in a , falls es ein linearer Abbildung $L: U \rightarrow V$ gibt, sodass

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(a+h) - f(a) - L(h)\|}{\|h\|} = 0$$

gilt. In diesem Fall heißt L die **Differenzialabbildung** von f in a .

Satz 1 (Differenzierbarkeit und Stetigkeit)

Sei $f: U \rightarrow V$ eine Abbildung zwischen normierten Vektorräumen U, V . Sei $a \in U$ ein Punkt. f ist in a differenzierbar, falls und nur falls f in a stetig ist und es eine lineare Abbildung $L: U \rightarrow V$ gibt, sodass

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(a+h) - f(a) - L(h)\|}{\|h\|} = 0$$

gilt. In diesem Fall heißt L die **Differenzialabbildung** von f in a .

Satz 2 (Differenzierbarkeit und Stetigkeit)

Sei $f: U \rightarrow V$ eine Abbildung zwischen normierten Vektorräumen U, V . Sei $a \in U$ ein Punkt. f ist in a differenzierbar, falls und nur falls f in a stetig ist und es eine lineare Abbildung $L: U \rightarrow V$ gibt, sodass

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(a+h) - f(a) - L(h)\|}{\|h\|} = 0$$

gilt. In diesem Fall heißt L die **Differenzialabbildung** von f in a .

Satz 3 (Differenzierbarkeit und Stetigkeit)

Sei $f: U \rightarrow V$ eine Abbildung zwischen normierten Vektorräumen U, V . Sei $a \in U$ ein Punkt. f ist in a differenzierbar, falls und nur falls f in a stetig ist und es eine lineare Abbildung $L: U \rightarrow V$ gibt, sodass

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(a+h) - f(a) - L(h)\|}{\|h\|} = 0$$

gilt. In diesem Fall heißt L die **Differenzialabbildung** von f in a .

Satz 4 (Differenzierbarkeit und Stetigkeit)

Sei $f: U \rightarrow V$ eine Abbildung zwischen normierten Vektorräumen U, V . Sei $a \in U$ ein Punkt. f ist in a differenzierbar, falls und nur falls f in a stetig ist und es eine lineare Abbildung $L: U \rightarrow V$ gibt, sodass

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|f(a+h) - f(a) - L(h)\|}{\|h\|} = 0$$

gilt. In diesem Fall heißt L die **Differenzialabbildung** von f in a .

Lineare Approximation

Definition 1 (Lineare Approximation)

Sei $f: U \rightarrow V$ eine Abbildung zwischen normierten Vektorräumen U, V . Sei $a \in U$ ein Punkt. Die **lineare Approximation** von f in a ist die lineare Abbildung $L: U \rightarrow V$, die die Tangente an den Graphen von f in a darstellt.

Analysis III



Erinnerung: Partielle Ableitung

Definition 1 (Partielle Ableitung)

Sei $f: U \rightarrow V$ eine Abbildung zwischen normierten Vektorräumen U, V . Sei $a \in U$ ein Punkt. Die **partielle Ableitung** von f in a nach der i -ten Komponente x_i ist die lineare Abbildung $L_i: U \rightarrow V$, die die Tangente an den Graphen von f in a darstellt.

Ableitungsmatrix

Definition 1 (Ableitungsmatrix)

Sei $f: U \rightarrow V$ eine Abbildung zwischen normierten Vektorräumen U, V . Sei $a \in U$ ein Punkt. Die **Ableitungsmatrix** von f in a ist die lineare Abbildung $L: U \rightarrow V$, die die Tangente an den Graphen von f in a darstellt.

Definition 2 (Ableitungsmatrix)

Sei $f: U \rightarrow V$ eine Abbildung zwischen normierten Vektorräumen U, V . Sei $a \in U$ ein Punkt. Die **Ableitungsmatrix** von f in a ist die lineare Abbildung $L: U \rightarrow V$, die die Tangente an den Graphen von f in a darstellt.

- Die j -te Spalte der Hesse-Matrix ist die partielle Ableitung nach x_j des Gradienten von f .
- Ober: ist groß = $\nabla^2 f(x)$, so gilt $\nabla^2 f(x) = \text{Hess} f(x)$.
- Die Hesse-Matrix ist symmetrisch.

Definition 3 (Ableitungsmatrix)

Sei $f: U \rightarrow V$ eine Abbildung zwischen normierten Vektorräumen U, V . Sei $a \in U$ ein Punkt. Die **Ableitungsmatrix** von f in a ist die lineare Abbildung $L: U \rightarrow V$, die die Tangente an den Graphen von f in a darstellt.