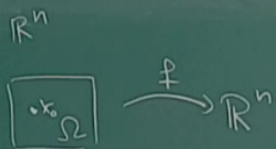


Definition Sei  $\Omega \subset \mathbb{R}^n$  offen. Die Abbildung  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m$

hat in  $x_0 \in \Omega$  die Ableitung  $A \in L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$ , falls



$$\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - (f(x_0) + A(x-x_0))}{|x-x_0|} = 0$$

Fragen:

- Eindeutigkeit: könnte (\*) gelten für  $A, B \in L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$  mit  $A \neq B$ ?
- Berechnung: wie können wir Ableitung  $A$  berechnen?

Wähle in (\*)  $x = x_0 + tv$ , mit  $v \in \mathbb{R}^n, v \neq 0$ .

Also  $x - x_0 = tv$ , und  $x_0 + tv \rightarrow x_0$  mit  $t \rightarrow 0$ .

$$\begin{aligned} 0 &= \lim_{t \rightarrow 0} \left| \frac{f(x_0 + tv) - (f(x_0) + A(tv))}{|tv|} \right| \\ &= \frac{1}{|v|} \lim_{t \rightarrow 0} \left| \frac{f(x_0 + tv) - (f(x_0) + tAv)}{t} \right| \\ &= \frac{1}{|v|} \lim_{t \rightarrow 0} \left| \frac{f(x_0 + tv) - f(x_0)}{t} - Av \right| \end{aligned}$$

Satz Sei  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m$  differenzierbar in  $x_0 \in \Omega$  mit Ableitung  $A \in L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$

(1) In  $x_0$  existieren alle Richtungsableitungen von  $f$ , und zwar

$$\partial_v f(x_0) = Av \quad \text{für alle } v \in \mathbb{R}^n$$

(2) In  $x_0$  existieren alle partiellen Ableitungen:

$$\partial_j f(x_0) = Ae_j \quad \text{für } j=1, \dots, n.$$

Bezuglich der Standardbasen hat A die Matrix

$$\begin{pmatrix} \partial_1 f_1(x_0) & \dots & \partial_n f_1(x_0) \\ \vdots & & \vdots \\ \partial_1 f_m(x_0) & \dots & \partial_n f_m(x_0) \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{m \times n}$$

Jacobimatrix von  $f$  im Punkt  $x_0$ .

(3) Die Abbildung  $A \in L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$  ist durch (\*) eindeutig bestimmt.

Notation:  $A = Df(x_0) \in L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m) \cong \mathbb{R}^{m \times n}$

alternativ:  $= df(x_0)$  (oft für  $m=1$ )

$f'(x_0)$  (hier nicht)

Strategie zur Berechnung der Ableitung.

① Berechne partielle Ableitungen (und damit die Jacobimatrix A)

② Prüfe (\*), wobei A die Jacobimatrix.

Beispiel  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, f(x_1, x_2) = (0, x_1 x_2)$

$$\frac{|f(x+h) - (f(x) + Df(x)h)|}{|h|}$$

$$Df(x) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ x_2 & x_1 \end{pmatrix}$$

$$f(x+h) - (f(x) + Df(x)h)$$

$$= (0, \underline{x_1+h_1})(\underline{x_2+h_2}) - ((0, x_1 x_2) + (0, x_2 h_1 + x_1 h_2))$$

$$= (0, \underline{h_1 h_2})$$

$$\leq \frac{|h|^2}{|h|} \rightarrow 0 \text{ mit } h \rightarrow 0$$

## Beispiel Lineare Abbildungen

Sei  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,  $f(x) = Ax$  mit  $A \in L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$

Dann ist  $f$  in  $x_0 \in \Omega$  differenzierbar mit Ableitung  $A$ :

$$f(x+h) - (f(x) + Ah) = A(x+h) - (Ax) - Ah = 0.$$

## Beispiel Quadratische Formen

Sei  $b: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  symmetrische Bilinearform.

Zugehörige quadratische Form.  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $f(x) = \frac{1}{2} b(x,x)$

$$f(x+h) = \frac{1}{2} b(x+h, x+h) = \underbrace{\frac{1}{2} b(x,x)}_{= f(x)} + b(x,h) + \frac{1}{2} b(h,h).$$

Behauptung.  $f$  differenzierbar in  $x$  mit Ableitung  $Df(x)h = b(x,h)$ .

Abschätzung:  $\in L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R})$

$$|f(x+h) - (f(x) + b(x,h))| = \frac{1}{2} |b(h,h)| \leq C |h|^2 \text{ mit Konstante } C.$$

$$\text{Denn: } |b(h,h)| = \left| \sum_{i,j=1}^n b(e_i, e_j) e_i, e_j \right| \leq \underbrace{\left( \sum_{i,j=1}^n |b(e_i, e_j)| \right)}_{=: C} \cdot |h|^2.$$

## Beispiel Eindimensionale Funktionen

Sei  $f: I = (a,b) \rightarrow \mathbb{R}^m$  differenzierbar in  $x \in I$  (Analysis 1)

Die partielle Ableitung von  $f$  ist  $f'(x) \in \mathbb{R}^m$ .

Jacobimatrix ist  $Df(x) = f'(x) \in \mathbb{R}^{m \times 1}$

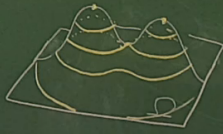
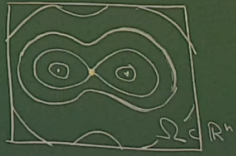
Berechne für  $h \rightarrow 0$

$$\left| \frac{f(x+h) - (f(x) + Df(x)h)}{|h|} \right| = \left| \frac{f(x+h) - f(x)}{h} - f'(x) \right| \rightarrow 0 \text{ mit } h \rightarrow 0$$

Sei  $\Omega \subset \mathbb{R}^n$  offen, und  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $x \in \Omega$ .

Höhenlinienbild

Graph



Der Gradient von  $f$  im Punkt  $x \in \Omega$  ist

$$\text{grad } f(x) = \sum_{j=1}^n \partial_j f(x) e_j = \begin{pmatrix} \partial_1 f(x) \\ \vdots \\ \partial_n f(x) \end{pmatrix}$$

Sei  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  Standard skalarprodukt.

$$\langle \text{grad } f(x), e_j \rangle = \partial_j f(x) = Df(x) e_j \quad \text{Satz } (j=1, \dots, n)$$

$$(**) \quad \langle \text{grad } f(x), v \rangle = Df(x) v$$

$$(v \in \mathbb{R}^n)$$

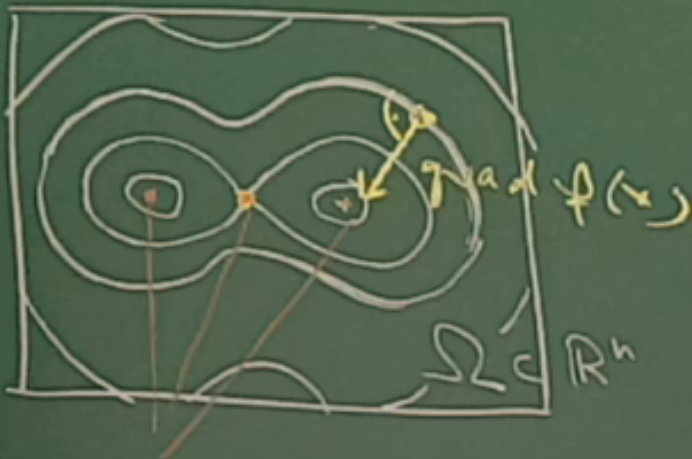
$\text{grad } f(x) \neq 0$ : Sei  $v \in \mathbb{R}^n$  mit  $|v|=1$

$$\partial_v f(x) = \langle \text{grad } f(x), v \rangle \stackrel{\text{Cauchy-Schwarz}}{\leq} |\text{grad } f(x)| \underbrace{|v|}_{=1}$$

$$v = \frac{\text{grad } f(x)}{|\text{grad } f(x)|} : \text{Gleichheit.}$$

Richtung von  $\text{grad } f(x)$  liefert stärksten Anstieg.

Höhenlinienbild



$$\text{grad } f(x) = 0$$

kritische Punkte