

## 8. Implizite Funktionen

"If I have done the public any service, it is due to my patient thought." Isaac Newton

8.1 Motivation:  $F: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  differenzierbar



$$N_F(c) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \mid F(x, y) = c \right\}$$

\* Wo liegen Extrema von  $F|_Z$ ?

\* Wann ist  $N_F(c)$  lokal von der Form

$$\left\{ \begin{pmatrix} x \\ y(x) \end{pmatrix} \mid x \in I \right\} \text{ f\"ur ein } I \text{ z.B.}$$

$$y: I \rightarrow \mathbb{R}?$$

Wann lässt sich die Gleichung  $F\left(\begin{pmatrix} x \\ y(x) \end{pmatrix}\right) = c$  nach  $y$  auflösen?

\* Wann lässt sich über  $y$  sagen?

8.2 Satz: Sei  $a \in \mathbb{R}^k$ ,  $b, c \in \mathbb{R}^m$ ,  $r_1, r_2 > 0$ ,

$$U_1 = B(a, r_1) \subset \mathbb{R}^k, \quad U_2 = B(b, r_2) \subset \mathbb{R}^m,$$

$F: U_1 \times U_2 \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,  $\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_k \\ y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto F\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ , eine Abbildung  
mit  $F\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = c$ .  $F$  sei in  $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{k+m}$  differenzierbar

und  $\frac{\partial F}{\partial y}\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \in \Gamma_{m \times m}(\mathbb{R})$  sei invertierbar.

Es sei  $g: U_1 \rightarrow U_2$  stetig mit  $g(a) = b$  und

$$F\begin{pmatrix} x \\ g(x) \end{pmatrix} = c \quad \text{für alle } x \in U_1.$$

Dann ist  $g$  in  $a$  differenzierbar mit

$$D_g(a) = -\left(\frac{\partial F}{\partial y}\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}\right)^{-1} \frac{\partial F}{\partial x}\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}.$$

Dabei ist

$$\frac{\partial F}{\partial x} = \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial F_1}{\partial x_k} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial F_m}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial F_m}{\partial x_k} \end{pmatrix} \in \Gamma_{m \times k}(\mathbb{R}), \quad \frac{\partial F}{\partial y} = \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial F_1}{\partial y_m} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial F_m}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial F_m}{\partial y_m} \end{pmatrix} \in \Gamma_{m \times m}(\mathbb{R}),$$

also

$$DF = \left( \frac{\partial F}{\partial x}, \frac{\partial F}{\partial y} \right) \in \Gamma_{m \times (k+m)}(\mathbb{R}).$$

Bew. 1 O.E.  $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{k+m}$  (warum?).

$F$  ist differenzierbar, d.h.  $f := \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in U_1 \times U_2$   $f$  ist

$$F\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) = \underbrace{F\left(\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}\right)}_{=c} + \underbrace{DF\left(\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}\right)\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right)}_{\frac{\partial F}{\partial x}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)x + \frac{\partial F}{\partial y}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)y} + \varphi\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right),$$

wo  $\varphi: \mathbb{R}^{k+m} \rightarrow \mathbb{R}^n$  ist Abbildung ist mit

$$\lim_{\substack{\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rightarrow 0 \\ \left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \neq 0\right)}} \frac{1}{\left\|\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right\|_2} \varphi\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) = 0 \quad (*)$$

Dann  $f$  ist  $f := x \in U_1$

$$c = F\left(\begin{pmatrix} x \\ j(x) \end{pmatrix}\right) = c + \frac{\partial F}{\partial x}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)x + \frac{\partial F}{\partial y}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)j(x) + \varphi\left(\begin{pmatrix} x \\ j(x) \end{pmatrix}\right),$$

also

$$j(x) = \underbrace{-\left(\frac{\partial F}{\partial y}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)\right)^{-1} \frac{\partial F}{\partial x}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)x}_{\text{lineare Abb.: } \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}^m} - \underbrace{\left(\frac{\partial F}{\partial y}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)\right)^{-1} \varphi\left(\begin{pmatrix} x \\ j(x) \end{pmatrix}\right)}_{\|\cdot\|_2} \quad (**)$$

Bleibt zu zeigen:

$$\frac{1}{\|x\|_2} \|j(x)\|_2 \xrightarrow{\|x\|_2 \rightarrow 0} 0 \quad (***)$$

Sei  $0 < \varepsilon \leq 1$ .

$$\text{Wegen } M := \left\| \left(\frac{\partial F}{\partial y}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)\right)^{-1} \right\|, N := 2 \left\| \left(\frac{\partial F}{\partial y}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)\right)^{-1} \frac{\partial F}{\partial x}\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right) \right\| + 1.$$

Wegen (a) existieren  $0 < \delta_1 < \nu_1$ ,  $0 < \delta_2 < \nu_2$  sodass

$f = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in U_1 \times U_2$  mit  $\|x\|_2 < \delta_1$ ,  $\|y\|_2 < \delta_2$  gilt

$$\left\| \varphi \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \right\|_2 \leq \left\| \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \right\|_2 \cdot \frac{1}{2\Gamma} \cdot \frac{\varepsilon}{1+N} \leq \frac{\|x\|_2 + \|y\|_2}{2\Gamma} \cdot \frac{\varepsilon}{1+N}$$

g. sch.  $f(0) = 0 \Rightarrow \exists \delta > 0$  sodass  $f = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  mit  $\|x\|_2 < \delta$  gilt

$f = \begin{pmatrix} x \\ y(x) \end{pmatrix} \in U_1$  mit  $\|x\|_2 < \delta$  gilt

$$\left\| \varphi \begin{pmatrix} x \\ y(x) \end{pmatrix} \right\|_2 \leq \frac{\|x\|_2 + \|y(x)\|_2}{2\Gamma} \cdot \frac{\varepsilon}{1+N} \leq \frac{\|x\|_2 + \|y(x)\|_2}{2\Gamma}, \quad (****)$$

also  $\|g(x)\|_2 \leq \left\| \left( \frac{\partial f}{\partial y}(0) \right)^{-1} \frac{\partial f}{\partial x}(0) \right\| \cdot \|x\|_2 + \Gamma \cdot \left\| \varphi \begin{pmatrix} x \\ y(x) \end{pmatrix} \right\|_2$

$\leq \left\| \left( \frac{\partial f}{\partial y}(0) \right)^{-1} \frac{\partial f}{\partial x}(0) \right\| \cdot \|x\|_2 + \frac{\|x\|_2}{2} + \frac{\|y(x)\|_2}{2}$

Es folgt  $\frac{1}{2} \|y(x)\|_2 \leq \left( \left\| \left( \frac{\partial f}{\partial y}(0) \right)^{-1} \frac{\partial f}{\partial x}(0) \right\| + \frac{1}{2} \right) \|x\|_2$

also  $\|g(x)\|_2 \leq N \|x\|_2 \quad (****) \quad f = \begin{pmatrix} x \\ y(x) \end{pmatrix} \text{ mit } \|x\|_2 < \delta$

Wir erhalten  $f = \begin{pmatrix} x \\ y(x) \end{pmatrix}$  mit  $0 < \|x\|_2 < \delta$

$$\frac{1}{\|x\|_2} \|y(x)\|_2 \leq \frac{\Gamma}{\|x\|_2} \cdot \left\| \varphi \begin{pmatrix} x \\ y(x) \end{pmatrix} \right\|_2 \leq \frac{\Gamma}{\|x\|_2} \cdot \frac{\|x\|_2 \cdot (1+N)}{2\Gamma} \cdot \frac{\varepsilon}{1+N} < \varepsilon$$

$\Rightarrow (****)$

□

8.3 Satz: Seien  $a \in U_1 \subset \mathbb{R}^k$ ,  $b \in U_2 \subset \mathbb{R}^m$ ,  $c \in \mathbb{R}^n$ ,  
 $F: U_1 \times U_2 \rightarrow \mathbb{R}^n$  stetig differenzierbar so dass  
 $F\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = c$  und  $\frac{\partial F}{\partial y}\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \in \Gamma_{\text{non}}(\mathbb{R})$  invertierbar ist.

Dann existieren  $a \in V_1 \subset U_1$ ,  $b \in V_2 \subset U_2$  und  
 $g: V_1 \rightarrow V_2$  stetig differenzierbar mit  $Dg|_x(a) = \left(\frac{\partial F}{\partial y}\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}\right)^{-1} \frac{\partial F}{\partial x}\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$

und  $N_F(c) \cap (V_1 \times V_2) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ g(x) \end{pmatrix} \mid x \in V_1 \right\}$ ,

wo  $N_F(c) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in U_1 \times U_2 \mid F\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = c \right\}$ . (Insbesondere gilt  $F\begin{pmatrix} x \\ g(x) \end{pmatrix} = c \iff x \in V_1$ .)

Bew. O.E.  $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{k+m}$ .

Definiere  $G: U_1 \times U_2 \rightarrow \mathbb{R}^n$  durch

$$G\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} := y - \left(\frac{\partial F}{\partial y}\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)^{-1} \left(F\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} - c\right), \quad (*)$$

denn ist  $G$  stetig differenzierbar und

$$\frac{\partial G}{\partial y}\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1_m \\ -\begin{pmatrix} 1_k & 0 \\ 0 & 1_m \end{pmatrix} \end{pmatrix} - \left(\frac{\partial F}{\partial y}\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)^{-1} \frac{\partial F}{\partial y}\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \quad (\text{warum?}),$$

also

$$\frac{\partial G}{\partial y}\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 1_m - 1_m = 0.$$

$\frac{\partial G}{\partial Y}$  ist stetig, daher existieren  $0 \in W_1 \subset U_1$ ,  $0 \in W_2 \subset U_2$   
 sodass  $f = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in W_1 \times W_2$  gilt

$$\left\| \frac{\partial G}{\partial Y} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \right\| \leq \frac{1}{2}. \quad (1A)$$

$0 \in W_2 \subset \mathbb{R}^m \Rightarrow \exists r > 0$  mit  $V_2 := B(0, r) \subset W_2$ .

Wegen  $G \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 0$  existiert  $0 \in V_1 \subset W_1$  mit

$$\alpha := \sup \left\{ \left\| G \begin{pmatrix} x \\ 0 \end{pmatrix} \right\|_2 \mid x \in V_1 \right\} < \frac{r}{2}.$$

Wir definieren induktiv stetige Abbildungen

$$g_j : V_1 \rightarrow V_2, \quad j \in \mathbb{N}$$

mit (i)  $g_0(x) = 0, \quad x \in V_1$

$$(ii) \sup \left\{ \left\| g_{j+1}(x) - g_j(x) \right\|_2 \mid x \in V_1 \right\} \leq 2^{-j} \cdot \alpha, \quad j \in \mathbb{N}$$

$$(iii) \quad g_{j+1}(x) = G \begin{pmatrix} x \\ g_j(x) \end{pmatrix}, \quad x \in V_1.$$

IA:  $g_0 = 0$  gegeben durch (i).

IS: Seien  $g_0, \dots, g_k : V_1 \rightarrow V_2$  <sup>stetig</sup> definiert sodass

(ii), (iii) für  $j \in \{0, \dots, k-1\}$  gelten.

Für  $x \in V_1$  haben wir

$$\|g_k(x)\|_2 = \left\| \sum_{j=0}^{k-1} g_{j+1}(x) - g_j(x) \right\|_2 \leq \sum_{j=0}^{k-1} \|g_{j+1}(x) - g_j(x)\|_2 \stackrel{(ii)}{\leq} \sum_{j=0}^{k-1} 2^{-j} \alpha$$

also  $g_k(V_1) \subset V_2$  und wir können

$$\leq 2\alpha < r,$$

$g_{k+1} : V_1 \rightarrow \mathbb{R}^m$  durch (iii) definieren.

Müssen noch zeigen:  $g_{j+1}(V_1) \subset V_2$ ,

(ii) mit  $l$  an Stelle von  $j$ ,  $g_{j+1}$  ist stetig.

Nach Satz 7.11 (Mittelwertsatz) gilt  $f = z \in V_1, z' \in V_2$

$$\|G\left(\begin{smallmatrix} x \\ z \end{smallmatrix}\right) - G\left(\begin{smallmatrix} x \\ z' \end{smallmatrix}\right)\|_2 \leq \sup_{z \in V_2} \left\| \frac{\partial G}{\partial z} \left(\begin{smallmatrix} x \\ z \end{smallmatrix}\right) \right\| \cdot \|z - z'\|_2, \quad (iii)$$

also

$$\begin{aligned} \|g_{j+1}(x) - g_j(x)\|_2 &= \left\| G\left(\begin{smallmatrix} x \\ g_j(x) \end{smallmatrix}\right) - G\left(\begin{smallmatrix} x \\ g_{j-1}(x) \end{smallmatrix}\right) \right\|_2 \\ &\stackrel{(iii), (ii)}{\leq} \frac{1}{2} \cdot \|g_j(x) - g_{j-1}(x)\|_2 \stackrel{(ii)}{\leq} \frac{1}{2} \cdot 2^{-j-1} \cdot \alpha = 2^{-l} \cdot \alpha \end{aligned}$$

und es gilt (ii) mit  $l=j$ .

Weiter gilt  $f = z \in V_1$

$$\|g_{j+1}(x)\|_2 \leq \sum_{j=0}^l \|g_{j+1}(x) - g_j(x)\|_2 \leq \sum_{j=0}^l 2^{-j} \cdot \alpha \leq 2\alpha < r,$$

also  $g_{j+1}(V_1) \subset B(0, r) = V_2$ .

$g_{j+1}$  ist stetig wegen (iii) und Stetigkeit von  $G, g_j$ .

Induktion liefert nun  $g_j, j \in \mathbb{N}$  wie gewünscht.

Nach Satz 17.5 kann  $\sum_{j=0}^{\infty} g_{j+1} - g_j$  absolut und gleichmäßig gegen  $g: V_1 \rightarrow \mathbb{R}^n$

(wenn  $\sum_{j=0}^{\infty} \|g_{j+1} - g_j\|_2 < \infty$ ), nach Satz 17.4  
ist  $g$  stetig (in jeder Koordinate gleich. Limes von stetigen Funktionen).

$$\text{Es gilt } f = z \in V_1, \|g(x)\|_2 \leq \sum_{j=0}^{\infty} \|g_{j+1}(x) - g_j(x)\|_2 \stackrel{(iii)}{\leq} 2\alpha < r,$$

also  $g(V_1) \subset V_2$ . Wegen (iii) und Stetigkeit von  $g, g_j$  und  $G$  gilt

$$g(x) = \lim_{j \rightarrow \infty} g_{j+1}(x) = \lim_{j \rightarrow \infty} G\left(\begin{smallmatrix} x \\ g_j(x) \end{smallmatrix}\right) = G\left(\begin{smallmatrix} x \\ \lim_{j \rightarrow \infty} g_j(x) \end{smallmatrix}\right) = G\left(\begin{smallmatrix} x \\ g(x) \end{smallmatrix}\right),$$

und wegen (ii)  $F\left(\begin{smallmatrix} x \\ g(x) \end{smallmatrix}\right) = \emptyset$ , also  $\left(\begin{smallmatrix} x \\ g(x) \end{smallmatrix}\right) | x \in V_1 \subset N_F(x) \cap V_1 \times V_2$ .

Sei nun  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in N_F(\underline{z}) \cap V_1 \times V_2$ , dann gilt nach (\*)  $G\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \underline{y}$  und

$$\|\underline{y} - g(x)\|_2 = \|G\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} - G\begin{pmatrix} x \\ g(x) \end{pmatrix}\|_2 \stackrel{H(1), (11*)}{\leq} \frac{1}{2} \cdot \|\underline{y} - g(x)\|_2,$$

also  $\|\underline{y} - g(x)\|_2 = 0$ . Es folgt  $N_F(\underline{z}) \cap V_1 \times V_2 \subset \left\{ \begin{pmatrix} x \\ g(x) \end{pmatrix} \mid x \in V_1 \right\}$ .

Leh 8.2  $\Rightarrow g$  ist differenzierbar in  $\underline{a} \in \mathbb{R}^k$  mit

$$Dg(\underline{a}) = -\left(\frac{\partial F}{\partial y}\left(\begin{smallmatrix} \underline{a} \\ \underline{b} \end{smallmatrix}\right)\right)^{-1} \frac{\partial F}{\partial x}\left(\begin{smallmatrix} \underline{a} \\ \underline{b} \end{smallmatrix}\right).$$

$g$  stetig differenzierbar: Vektoren  $V_1, V_2$  sodass

$\frac{\partial F}{\partial y}\left(\begin{smallmatrix} \underline{a} \\ \underline{b} \end{smallmatrix}\right)$  invertierbar ist für alle  $\begin{pmatrix} \underline{a} \\ \underline{b} \end{pmatrix} \in V_1 \times V_2$ . Dann Üby.  $\square$

8.4 Corollar (Leh von der Umkehrabbildung): (vgl. Anst., Leh 12.6)

Sei  $U \subset \mathbb{R}^n$  offen und  $f: U \rightarrow \mathbb{R}^n$  stetig differenzierbar.

Sei  $\underline{b} \in U$  sodass  $Df(\underline{b})$  invertierbar ist.

Dann existiert  $V \subset U$  offen und  $W \subset \mathbb{R}^n$  offen

sodass  $f|_V: V \rightarrow W$  bijektiv ist und die Umkehrabbildung

$f^{-1}: W \rightarrow V$  stetig differenzierbar ist mit

$$D(f^{-1})(f(\underline{b})) = (Df(\underline{b}))^{-1}.$$



Bew.: Definition  $F: \mathbb{R}^n \times U \rightarrow \mathbb{R}^n$  durch

$$F\left(\begin{matrix} x \\ \gamma \end{matrix}\right) := x - f(\gamma).$$

Dann gilt  $F\left(\begin{matrix} f(\underline{b}) \\ \underline{b} \end{matrix}\right) = 0$  und  $\frac{\partial F}{\partial \gamma}\left(\begin{matrix} x \\ \gamma \end{matrix}\right) = -Df(\gamma), \gamma \in U,$

und  $\frac{\partial F}{\partial \gamma}\left(\begin{matrix} f(\underline{b}) \\ \underline{b} \end{matrix}\right)$  ist invertierbar.

Nach Satz 8.3 (mit  $a = f(\underline{b}), \varepsilon = 0$ ) existieren

$f(\underline{b}) \in W \subset \mathbb{R}^n, \underline{b} \in V' \subset U$  und  $g: W \rightarrow V'$

stetig differenzierbar mit

$$Dg(f(\underline{b})) = -\left(\frac{\partial F}{\partial \gamma}\left(\begin{matrix} f(\underline{b}) \\ \underline{b} \end{matrix}\right)\right)^{-1} \frac{\partial F}{\partial x}\left(\begin{matrix} f(\underline{b}) \\ \underline{b} \end{matrix}\right) = (Df(\underline{b}))^{-1} \cdot 1 = (Df(\underline{b}))^{-1}$$

und

$$\left\{ \begin{pmatrix} x \\ g(x) \end{pmatrix} \mid x \in W \right\} = N_F(0) \cap (W \times V') = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ \gamma \end{pmatrix} \in W \times V' \mid x = f(\gamma) \right\}.$$

$$\stackrel{c)}{\Rightarrow} \forall x \in W: x = f(g(x)).$$

Setze  $V := \underbrace{V' \cap f^{-1}(W)}_{\{\gamma \in V' \mid f(\gamma) \in W\}} \subset U$ , dann ist  $f(V) \subset W$  und  $g(W) \subset V$ .

Für  $\gamma \in V$  gilt  $(f(\gamma)) \in W \times V'$ , also wegen 'c')  $\gamma = g(f(\gamma))$ .

$\Rightarrow f: V \rightarrow W$  ist bijektiv mit  $g = f^{-1}$ . ~~□~~ □

### 8.5 Casorati (Lagrange-Multiplikatoren):

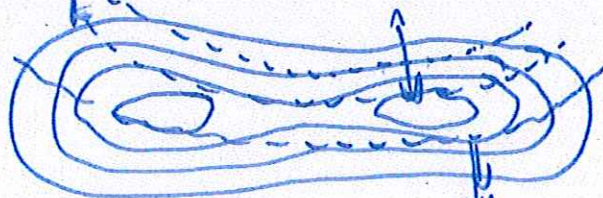
Sei  $U \subset \mathbb{R}^n$  offen,  $f: U \rightarrow \mathbb{R}$  stetig differenzierbar und

$\underline{d} \in \Gamma := \{x \in U \mid f(x) = 0\}$  mit  $\text{grad } f(\underline{d}) \neq 0$ .

Sei  $h: U \rightarrow \mathbb{R}$  stetig differenzierbar sodass

$h|_{\Gamma}: \Gamma \rightarrow \mathbb{R}$  ein lokales Extremum in  $\underline{d}$  besitzt.

Dann existiert  $\lambda \in \mathbb{R}$  mit  $\text{grad } h(\underline{d}) = \lambda \cdot \text{grad } f(\underline{d})$ .



Bew.: O.E. sei  $\frac{\partial f}{\partial x_i}(\underline{d}) \neq 0$ .

Wähle  $\underline{a} := \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_{n-1} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{n-1}$ ,  $\underline{b} := a_n \in \mathbb{R}^1$ , dann existieren

$\underline{a} \in U_1 \subset \mathbb{R}^{n-1}$ ,  $\underline{b} \in U_2 \subset \mathbb{R}$  mit  $U_1 \times U_2 \subset U$ .

Nach Satz 8.3 mit  $F = f|_{U_1 \times U_2}: U_1 \times U_2 \rightarrow \mathbb{R}$  (es ist  $\frac{\partial F}{\partial \underline{a}}(\underline{a}) = \frac{\partial f}{\partial \underline{x}}(\underline{d})$ )

inverteiler) existieren  $\underline{a} \in V_1 \subset U_1$ ,  $\underline{b} \in V_2 \subset U_2$  mit

$\gamma: V_1 \rightarrow V_2$  stetig differenzierbar mit  $f \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n-1} \\ \gamma(x_1, \dots, x_{n-1}) \end{pmatrix} = 0 \quad \forall \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n-1} \end{pmatrix} \in V_1$

d.h.  $\left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n-1} \\ \gamma(x_1, \dots, x_{n-1}) \end{pmatrix} \mid \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n-1} \end{pmatrix} \in V_1 \right\} \subset \Gamma$ , somit  $\underline{b} = \gamma(\underline{a})$ .

Dann gilt für  $i \in \{1, \dots, n-1\}$   $0 = \frac{\partial f}{\partial x_i}(\underline{a}) + \frac{\partial f}{\partial x_n}(\underline{a}) \cdot \frac{\partial \gamma}{\partial x_i}(\underline{a})$ . (\*)

Definiere  $H: V_1 \rightarrow \mathbb{R}$  durch  $H \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n-1} \\ \gamma(x_1, \dots, x_{n-1}) \end{pmatrix} := h \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n-1} \\ \gamma(x_1, \dots, x_{n-1}) \end{pmatrix}$ .

$h|_{\Gamma}$  besitzt in  $\underline{d} = \begin{pmatrix} \underline{a} \\ \underline{b} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \underline{a} \\ \gamma(\underline{a}) \end{pmatrix}$  ein lokales Extremum, also auch  $H|_{V_1}$ .

Es folgt für  $i \in \{1, \dots, n-1\}$   $0 = \frac{\partial H}{\partial x_i}(\underline{a}) = \frac{\partial h}{\partial x_i}(\underline{a}) \cdot 1 + \frac{\partial h}{\partial x_n}(\underline{a}) \cdot \frac{\partial \gamma}{\partial x_i}(\underline{a})$ . (\*\*)

Wähle  $\lambda := \frac{\partial h}{\partial x_n}(\underline{a}) \left( \frac{\partial f}{\partial x_n}(\underline{a}) \right)^{-1}$ , dann folgt aus (\*), (\*\*), (\*\*\*) und (\*\*\*\*)

$\frac{\partial h}{\partial x_i}(\underline{a}) = \lambda \cdot \frac{\partial f}{\partial x_i}(\underline{a})$ ,  $i \in \{1, \dots, n-1\}$ . ~~--- 77 ---~~ □

8.6.13. (i) Sei  $A = (a_{ij})_{1 \leq i, j \leq n} \in \Gamma_{L^2}(\mathbb{R})$  symmetrisch,

$h: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  gegeben durch  $h(x) = \langle x, Ax \rangle = \sum_{ij} a_{ij} x_i x_j$ ,

$\Gamma := S^{n-1} = \{x \in \mathbb{R}^n \mid \|x\|_2 = 1\} = \{x \in \mathbb{R}^n \mid f(x) = 0\}$   $h \circ f^{-1} = \dots$

$\Gamma$  ist kompakt  $\Rightarrow h|_{\Gamma}$  nimmt in  $\left\{ \begin{matrix} \max \\ \min \end{matrix} \right\}$  an

$E_0$  ist  $\frac{\partial f}{\partial x_i}(x) = 2x_i$ , also  $\text{grad } f(x) = 2x \neq 0 \quad \forall x \in \Gamma$ .

$$\begin{aligned} \frac{\partial h}{\partial x_i}(x) &= \frac{\partial}{\partial x_i} \left( \sum_{ij} a_{ij} x_i x_j \right) = \sum_{ij} a_{ij} \frac{\partial x_i}{\partial x_i} x_j + \sum_{ij} a_{ij} x_i \frac{\partial x_j}{\partial x_i} \\ &= \sum_j a_{ij} x_j + \sum_i a_{ij} x_i \stackrel{a_{ij}=a_{ji}}{=} 2 \sum_i a_{ij} x_i = 2(Ax)_i \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Cor. 8.5} \Rightarrow \exists \lambda_{\max} \in \mathbb{R}: 2 \cdot \lambda_{\max} &= \text{grad } f \Big|_{\left\{ \begin{matrix} \max \\ \min \end{matrix} \right\}} = \text{grad } h \Big|_{\left\{ \begin{matrix} \max \\ \min \end{matrix} \right\}} \\ &= 2A \Big|_{\left\{ \begin{matrix} \max \\ \min \end{matrix} \right\}} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \left\{ \begin{matrix} \max \\ \min \end{matrix} \right\} &\text{ ist EV von } A \text{ zum EW } \lambda_{\max} = \lambda_{\min} \\ &= \lambda_{\max} \left( \left\{ \begin{matrix} \max \\ \min \end{matrix} \right\} \right) \\ &= \langle \left\{ \begin{matrix} \max \\ \min \end{matrix} \right\}, A \left\{ \begin{matrix} \max \\ \min \end{matrix} \right\} \rangle = \lambda_{\max} \left\{ \begin{matrix} \max \\ \min \end{matrix} \right\} \end{aligned}$$

$\Rightarrow A$  besitzt mind. ein reelles EW

$\Rightarrow A$  ist diagonalisierbar.

(ii)  $f: \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$  Polarkoordinaten

$$\begin{pmatrix} r \\ \varphi \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} r \cos \varphi \\ r \sin \varphi \end{pmatrix}$$

$$Df \begin{pmatrix} r \\ \varphi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial r} \begin{pmatrix} r \\ \varphi \end{pmatrix} & \frac{\partial f_1}{\partial \varphi} \begin{pmatrix} r \\ \varphi \end{pmatrix} \\ \frac{\partial f_2}{\partial r} \begin{pmatrix} r \\ \varphi \end{pmatrix} & \frac{\partial f_2}{\partial \varphi} \begin{pmatrix} r \\ \varphi \end{pmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \varphi & -r \cdot \sin \varphi \\ \sin \varphi & r \cdot \cos \varphi \end{pmatrix},$$

$\det(Df \begin{pmatrix} r \\ \varphi \end{pmatrix}) = r \neq 0 \Rightarrow Df \begin{pmatrix} r \\ \varphi \end{pmatrix}$  ist invertierbar mit

$$(Df \begin{pmatrix} r \\ \varphi \end{pmatrix})^{-1} = \frac{1}{r} \cdot \begin{pmatrix} r \cos \varphi & r \sin \varphi \\ -r \sin \varphi & r \cos \varphi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi \\ -\frac{1}{r} \sin \varphi & \frac{1}{r} \cos \varphi \end{pmatrix}$$

||

$$D(f^{-1})(f \begin{pmatrix} r \\ \varphi \end{pmatrix}) = D(f^{-1}) \begin{pmatrix} r \cos \varphi \\ r \sin \varphi \end{pmatrix}, \text{ also}$$

$$D(f^{-1}) \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{x}{\sqrt{x^2+y^2}} & \frac{y}{\sqrt{x^2+y^2}} \\ -\frac{y}{x^2+y^2} & \frac{x}{x^2+y^2} \end{pmatrix} \quad (*)$$

Für  $r > 0$ ,  $-\frac{\pi}{2} < \varphi < \frac{\pi}{2}$  lässt sich  $f^{-1}$  explizit angeben:

$$f^{-1} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{x^2+y^2} \\ \arctan \frac{y}{x} \end{pmatrix}$$

(\*) lässt sich dann direkt überprüfen, z. B.

$$\frac{\partial}{\partial y} \left( \arctan \frac{y}{x} \right) = \frac{1}{x} \cdot \frac{1}{1 + \frac{y^2}{x^2}} = \frac{x}{x^2+y^2}.$$