

## Lösungen zu den Tutoriumsaufgaben

T1. Betrachten Sie den Raum von  $m \times n$  Matrizen  $\mathbb{R}^{m \times n}$ , und die Funktionen  $\|\cdot\| : \mathbb{R}^{m \times n} \rightarrow \mathbb{R}$ , gegeben durch

$$\|A\| := \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n, \\ \|x\|=1}} \|Ax\|.$$

- (a) Zeigen Sie, dass  $\|\cdot\|$  eine Norm auf  $\mathbb{R}^{m \times n}$  ist.  
(b) Zeigen Sie, dass

$$\|A\| = \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n, \\ x \neq 0}} \frac{\|Ax\|}{\|x\|}.$$

*Lösung* Vorüberlegungen:

$Ax$  ist ein Vektor der Länge  $m$ , weswegen  $\|Ax\|$  die Vektornorm ist. Ebenso ist  $\|x\|$  die Norm eines Vektors der Länge  $n$ . Dies soll nicht verwechselt werden mit der Matrixnorm  $\|A\|$ . Um die beiden Normen in dieser Aufgabe auseinander halten zu können schreiben wir

für Matrizen:  $\|A\|_{m \times n}$  und für Vektoren:  $\|x\|_n$  bzw.  $\|Ax\|_m$ .

Also gilt:

$$\|Ax\|_m = \left\| \left( \sum_{j=1}^n a_{1,j}x_j, \dots, \sum_{j=1}^n a_{m,j}x_j \right) \right\|_m.$$

Aus der positiven Definitheit der Vektornorm folgt, dass  $x = 0 \Leftrightarrow \|x\|_n = 0$ .

(a):

Um zu zeigen, dass  $\|\cdot\|_{m \times n}$  eine Norm auf  $\mathbb{R}^{m \times n}$  ist, müssen wir die Norm-Eigenschaften (N1) - (N4) aus *Erinnerung 1.1* überprüfen.

(N1) zz.  $\|A\|_{m \times n} \geq 0 \forall A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ .

Sei  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  beliebig, dann gilt:

$$\begin{aligned} \|Ax\|_m \geq 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}^n &\Rightarrow \sup_{\substack{x \in \Omega, \\ \Omega \subseteq \mathbb{R}^n \text{ bel.}}} \|Ax\|_m \geq 0 \\ &\Rightarrow \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n, \\ x \neq 0}} \frac{\|Ax\|_m}{\|x\|_n} \geq 0 \Leftrightarrow \|A\|_{m \times n} \geq 0. \end{aligned}$$

(N2) (positiv definit) zz.  $A = 0 \in \mathbb{R}^{m \times n} \Leftrightarrow \|A\|_{m \times n} = 0 \quad \forall A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ .  
 Sei  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  beliebig, dann gilt:

$$\begin{aligned} A = 0 \in \mathbb{R}^{m \times n} &\Leftrightarrow Ax = 0 \in \mathbb{R}^m \quad \forall x \in \mathbb{R}^n \\ &\Leftrightarrow \|Ax\|_m = 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\} \stackrel{(b)}{\Leftrightarrow} \|A\|_{m \times n} = 0. \end{aligned}$$

(N3) (Homogenität) zz.  $\|\lambda A\|_{m \times n} = |\lambda| \|A\|_{m \times n} \quad \forall A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ .  
 Sei  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  beliebig, dann gilt:

$$\|\lambda A\|_{m \times n} = \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n, \\ \|x\|_n = 1}} \|\lambda Ax\|_m = \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n, \\ \|x\|_n = 1}} |\lambda| \|Ax\|_m = |\lambda| \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n, \\ \|x\|_n = 1}} \|Ax\|_m = |\lambda| \|A\|_{m \times n}.$$

(N4) (Dreiecksungleichung) zz.  $\|A + B\|_{m \times n} \leq \|A\|_{m \times n} + \|B\|_{m \times n} \quad \forall A, B \in \mathbb{R}^{m \times n}$ .  
 Seien  $A, B \in \mathbb{R}^{m \times n}$  beliebig, dann gilt:

$$\begin{aligned} \|A + B\|_{m \times n} &= \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n, \\ \|x\|_n = 1}} \|(A + B)x\|_m = \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n, \\ \|x\|_n = 1}} \|Ax + Bx\|_m \\ &\stackrel{\Delta\text{-UGL von } \|\cdot\|_m}{\leq} \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n, \\ \|x\|_n = 1}} (\|Ax\|_m + \|Bx\|_m) \\ &\stackrel{(\clubsuit)}{\leq} \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n, \\ \|x\|_n = 1}} \|Ax\|_m + \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n, \\ \|x\|_n = 1}} \|Bx\|_m = \|A\|_{m \times n} + \|B\|_{m \times n}. \end{aligned}$$

Vergleiche Ungleichung  $(\clubsuit)$  mit der Dreiecksungleichung einer Sup-norm.  
 Wir haben also gezeigt, dass  $\|\cdot\|_{m \times n}$  eine Norm ist.

(b):

$$\|A\|_{m \times n} = \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n, \\ \|x\|_n = 1}} \|Ax\|_m \stackrel{\|x\|_n = 1}{=} \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n, \\ \|x\|_n = 1}} \frac{\|Ax\|_m}{\|x\|_n} \quad (1)$$

Sei  $0 \neq y \in \mathbb{R}^n$  und  $\frac{1}{\|y\|_n} \in \mathbb{R}$ . Dann gilt  $\|y \cdot \frac{1}{\|y\|_n}\|_n = 1$  und wir können (1) umschreiben zu:

$$(1) = \sup_{\substack{0 \neq y \in \mathbb{R}^n, \\ \lambda := \frac{1}{\|y\|_n}}} \frac{\|A\lambda y\|_m}{\|\lambda y\|_n} = \sup_{\substack{0 \neq y \in \mathbb{R}^n, \\ \lambda := \frac{1}{\|y\|_n}}} \frac{|\lambda| \|Ay\|_m}{|\lambda| \|y\|_n} = \sup_{\substack{y \in \mathbb{R}^n, \\ y \neq 0}} \frac{\|Ay\|_m}{\|y\|_n}$$

Damit ist die zweite Darstellungsform der Matrixnorm bewiesen.

T2. Berechnen Sie die Hessematrix der folgenden Funktionen im Punkt 0.

- (a)  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad f(x, y) = x^2 \cos(y) + y \sin(x),$   
 (b)  $g : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}, \quad g(x, y, z) = z^4 + x^3 y + x^2 + xy + xz + \frac{1}{2}y^2 + 2z^2.$

*Lösung* Vorüberlegungen:

Sei  $f : U \rightarrow \mathbb{R}$  mit  $U \subseteq \mathbb{R}^n$  offen und zwei mal stetig partiell differenzierbar. Nach Definition 2.39 ist die Hessematrix der Funktion  $f$  in  $x \in U$  definiert als

$$H_f(x) = \left( \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(x) \right)_{i,j=1,\dots,n} = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_1}(x) & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_n}(x) \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_1}(x) & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_n}(x) \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times n}.$$

Außerdem ist die Hessematrix nach *Bemerkung* 2.40 symmetrisch, wenn die Funktion zweimal stetig partiell differenzierbar ist. Dies ist bei (a) und (b) der Fall.

**(a):**

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(x, y) = \frac{\partial}{\partial x} 2x \cos(y) + y \cos(x) = 2 \cos(y) - y \sin(x)$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} \sin(x) - x^2 \sin(y) = -x^2 \cos(y)$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(x, y) = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(x, y) = \frac{\partial}{\partial x} 2x \cos(y) + y \cos(x) = \cos(x) - 2x \sin(y)$$

$$\Rightarrow H_f(x) = \begin{pmatrix} 2 \cos(y) - y \sin(x) & \cos(x) - 2x \sin(y) \\ \cos(x) - 2x \sin(y) & -x^2 \cos(y) \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow H_f(0) = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

**(b):**

$$\frac{\partial^2 g}{\partial x^2}(x, y, z) = \frac{\partial}{\partial x} 3x^2 y + 2x + y + z = 6x + 2$$

$$\frac{\partial^2 g}{\partial y^2}(x, y, z) = \frac{\partial}{\partial y} x^3 + x + y = 1$$

$$\frac{\partial^2 g}{\partial z^2}(x, y, z) = \frac{\partial}{\partial z} 4z^3 + x + 4z = 12z^2 + 4$$

$$\frac{\partial^2 g}{\partial x \partial y}(x, y, z) = \frac{\partial^2 g}{\partial y \partial x}(x, y, z) = \frac{\partial}{\partial y} 3x^2 y + 2x + y + z = 3x^2 + 1$$

$$\frac{\partial^2 g}{\partial x \partial z}(x, y, z) = \frac{\partial^2 g}{\partial z \partial x}(x, y, z) = \frac{\partial}{\partial z} 4z^3 + x + 4z = 1$$

$$\frac{\partial^2 g}{\partial y \partial z}(x, y, z) = \frac{\partial^2 g}{\partial z \partial y}(x, y, z) = \frac{\partial}{\partial z} x^3 + x + y = 0$$

$$\Rightarrow H_g(x) = \begin{pmatrix} 6x + 2 & 3x^2 + 1 & 1 \\ 3x^2 + 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 12z^2 + 4 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow H_g(0) = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

T3. Betrachte die Funktion

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, \quad f(x, y) = \begin{cases} \frac{y^3}{x^2+y^2} & \text{für } (x, y) \neq 0 \\ 0 & \text{für } (x, y) = 0. \end{cases}$$

Zeigen Sie, dass in 0 alle Richtungsableitungen  $D_v f(0)$ ,  $v \in \mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$ , existieren, aber dass im Allgemeinen  $\langle \nabla f(0), v \rangle = D_v f(0)$  nicht gilt.

*Lösung* Vorüberlegungen:

Sei  $U \subseteq \mathbb{R}^n$  offen,  $f : U \rightarrow \mathbb{R}$  eine Funktion,  $x \in U$  und  $0 \neq v \in \mathbb{R}^n$  ein Vektor. So existiert nach Definition 2.30 die **Richtungsableitung an der Stelle  $x$  in Richtung  $v$** , wenn die Grenzwert

$$D_v f(x) := \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x + h \cdot v) - f(x)}{h},$$

existiert, also eindeutig ist.

**Beweis:**

Sei also  $x = 0 \in \mathbb{R}^2$  und die zweidimensionale Richtung  $v = (v_1, v_2)$  beliebig aus  $\mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$ .

$$\begin{aligned} D_v f(x) &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x + h \cdot v) - f(x)}{h} \\ &\stackrel{x=0}{=} \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(0 + (h \cdot v_1, h \cdot v_2)) - f(0)}{h} \\ &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\frac{h^3 \cdot v_2^3}{h^2 \cdot v_1^2 + h^2 \cdot v_2^2} - 0}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{h^3 \frac{v_2^3}{h^2(v_1^2 + v_2^2)} - 0}{h} \\ &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{h^3}{h^3} \frac{v_2^3}{h^2(v_1^2 + v_2^2)} = \frac{v_2^3}{(v_1^2 + v_2^2)} = f(v) \in \mathbb{R}. \end{aligned}$$

Da  $v \in \mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$  beliebig gewählt war, existieren also alle Richtungsableitungen.

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x}(0, 0) &= \left. \frac{df(x, 0)}{dx} \right|_{x=0} = 0, \\ \frac{\partial f}{\partial y}(0, 0) &= \left. \frac{df(0, y)}{dy} \right|_{y=0} = \left. \frac{d}{dy} y \right|_{y=0} = 1. \end{aligned}$$

Somit ergibt sich für den Gradienten:  $\nabla f(0) = (0, 1)$ .

$$\langle \nabla f(0), v \rangle = v_2 \neq f(v) = D_v f(x)$$

Zum Beispiel für  $v = (1, 1)$ :  $\langle \nabla f(0), v \rangle = 1 \neq \frac{1}{2} = f(v) = D_v f(x)$ .

Im Allgemeinen gilt also keine Gleichheit.