

# 9. Implizit definierte Funktionen

Ziel: Sei  $(x,y) \mapsto F(x,y) \in \mathbb{R}$  „hinreichend glatte“ Fkt. mit

Nullstellenmenge  $N := \{ (x,y) : F(x,y) = 0 \}$

Frage:  $\exists$  glatte Fkt.  $x \mapsto g(x)$ , so dass  $(x, g(x)) \in N$ ,  
d.h. durch Auflösen von  $F(x,y) = 0$  nach  $y$ ?

Zur Vorbereitung:

## 9.1. Banachscher Fixpunktsatz

9.1. Definition  $(X, d_X), (Y, d_Y)$  metrische Räume,  $f: X \rightarrow Y$

• f Lipschitz-stetig :  $\Leftrightarrow \exists L \in ]0, \infty[ : \forall x, x' \in X : d_Y(f(x), f(x')) \leq L \cdot d_X(x, x')$   
 $\uparrow$  Lipschitz-Konstante

[klar: Lipschitz-stetig  $\Rightarrow$  stetig]

• f Kontraktion :  $\Leftrightarrow f$  Lipschitz-stetig mit  $L \in ]0, 1[$

## 9.2. Banachscher Fixpunktsatz

Sei  $(X, d)$  vollständiger metrischer Raum und  $f: X \rightarrow X$  eine Kontraktion. Dann gilt:

(a)  $\exists ! \xi \in X$  mit  $f(\xi) = \xi$ ; d.h.  $f$  hat genau einen Fixpkt.

(b) Sei  $x_0 \in X$  bel., und  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}_0} \subseteq X$  def. durch

$$x_{n+1} := f(x_n) \quad \forall n \in \mathbb{N}_0$$

Dann gilt:  $\lim_{n \rightarrow \infty} f(x_n) = \xi$ .

9.3. Bemerkung

- mächtiges, vielseitiges Werkzeug; insbes. auch, da konstruktiv (wegen (b)).
- Fundament der Theorie der gewöhnlichen Differentialgleichungen (Picard-Lindelöf).
- Typische Anwendung: sichert Existenz der Lösung einer Gleichung, wenn diese als Fixpunkt interpretierbar.

Beweis von Satz 9.2.

(i) Folge  $(x_n)_{n \in \mathbb{N}}$  aus (b) konvergiert.

Sei  $x_0 \in X$  bel.

Beh.:  $d(x_{n+1}, x_n) \leq L^n d(x_1, x_0) \quad \forall n \in \mathbb{N}_0$

per Induktion: •  $n=0$  klar  
 •  $n-1 \rightarrow n$ : Sei  $n \in \mathbb{N}$  und  
 $d(x_n, x_{n-1}) \leq L^{n-1} d(x_1, x_0)$  (\*)

$\Rightarrow d(x_{n+1}, x_n) = d(f(x_n), f(x_{n-1})) \leq L d(x_n, x_{n-1})$   
 $\stackrel{(*)}{\leq} L^n d(x_1, x_0)$ . ↑  $f$  Lipschitz ✓

$\Rightarrow \forall m \in \mathbb{N}$ :

$d(x_{n+m}, x_n) \leq \sum_{\mu=0}^{m-1} \underbrace{d(x_{n+\mu+1}, x_{n+\mu})}_{\leq L^{n+\mu} d(x_1, x_0) \text{ Beh (oben)}}$

$\leq L^n d(x_1, x_0) \sum_{\mu=0}^{m-1} L^\mu \leq \frac{L^n}{1-L} d(x_1, x_0)$  (\*)  
 $\leq \sum_{\mu \in \mathbb{N}_0} L^\mu$  ↑  $L < 1$  !

Wiederum, da  $L < 1 \Rightarrow (x_n)_n$  ist Cauchy.

$\mathbb{X}$  vollst.

$\Rightarrow \xi := \lim_{n \rightarrow \infty} x_n$  existiert.

(ii)  $\xi$  ist Fixpunkt

$$f(\xi) = f\left(\lim_{n \rightarrow \infty} x_n\right) \stackrel{f \text{ stetig}}{=} \lim_{n \rightarrow \infty} \underbrace{f(x_n)}_{x_{n+1}} = \xi \quad \checkmark$$

(iii) Eindeutigkeit.

Seien  $\xi_1, \xi_2 \in \mathbb{X}$  Fixpunkte von  $f$

$$\Rightarrow d(\xi_1, \xi_2) = d(f(\xi_1), f(\xi_2)) \leq L d(\xi_1, \xi_2)$$

$$\Rightarrow \underbrace{d(\xi_1, \xi_2)}_{\geq 0} \underbrace{(1-L)}_{> 0} \leq 0$$

$$\Rightarrow d(\xi_1, \xi_2) = 0 \Rightarrow \xi_1 = \xi_2 \quad \square$$

Es folgt, aus (\*) mit  $n \rightarrow \infty$ :

$\forall x_0 \in \mathbb{X}, \forall n \in \mathbb{N}$ :

$$d(\xi, x_n) \leq \frac{L^n}{1-L} d(f(x_0), x_0) \quad (\text{Fehlerabschätzung})$$

## 9.2. Satz über implizite Funktionen

### 9.4. Satz (über implizite Fkt.'en)

Seien  $U_1 \subseteq \mathbb{R}^d$ ,  $U_2 \subseteq \mathbb{R}^v$  offen und sei

•  $F: U_1 \times U_2 \rightarrow \mathbb{R}^v$  stetig diff.-bar  
 $(x, y) \mapsto F(x, y)$

•  $(a, b) \in U_1 \times U_2$  mit  $F(a, b) = 0$

• Für  $D_{(y)}F := \frac{\partial(F_1, \dots, F_r)}{\partial(y_1, \dots, y_v)} := \begin{pmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial F_1}{\partial y_v} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial F_r}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial F_r}{\partial y_v} \end{pmatrix}$

gelte:  $(D_{(y)}F)(a, b)$  sei invertierbar.

Dann  $\exists$  Umgebungen  $V_1 \subseteq U_1$  von  $a$ ,  $V_2 \subseteq U_2$  von  $b$

und  $\exists g: V_1 \rightarrow V_2$  stetig diff.-bar mit

(i)  $g(a) = b$

(ii)  $F(x, g(x)) = 0 \quad \forall x \in V_1$

(iii) ist  $(x, y) \in V_1 \times V_2$  mit  $F(x, y) = 0 \Rightarrow y = g(x)$

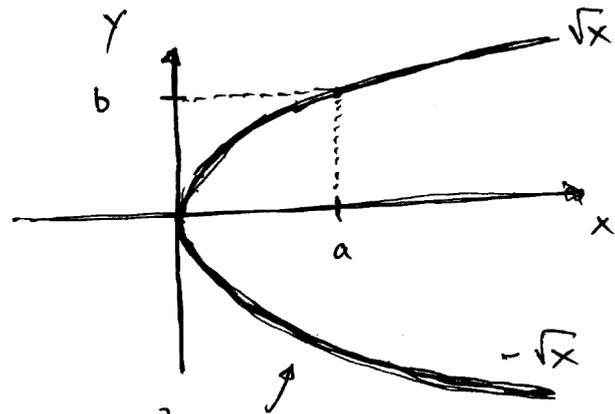
(iv)  $(D_{(y)}F)(x, g(x))$  ist invertierbar  $\forall x \in V_1$

und

$$\underbrace{(Dg)(x)}_{v \times d\text{-Matrix}} = - \underbrace{\left[ (D_{(y)}F)(x, g(x)) \right]^{-1}}_{v \times v\text{-Matrix}} \underbrace{(D_{(x)}F)(x, g(x))}_{v \times d\text{-Matrix}}$$

9.5. Beispiel:  $U_1 = U_2 = \mathbb{R}$

$F(x,y) = x - y^2 \in \mathbb{R}$



$\{(x,y) \in \mathbb{R}^2 : F(x,y) = 0\}$

- $b > 0 \Rightarrow g(x) = \begin{matrix} + \\ (-) \end{matrix} \sqrt{x}$
- Voraussetzung  $(D_{(y)}F)(a,b)$  invertierbar wesentlich, da für  $(a,b) = (0,0)$  gilt:  $D_{(y)}F(0,0) = \frac{\partial F}{\partial y}(0,0) = 0$  und  $\nexists$  Umgebung  $V_1$  von 0 und  $g: V_1 \rightarrow \mathbb{R}$  diff. bar mit  $F(x, g(x)) = 0$ .

- Verkleinerung von  $U_1$  zu  $V_1$  im Satz wesentlich; hier:  $V_1 \cap ]-\infty, 0] = \emptyset$
- Verkleinerung von  $U_2$  zu  $V_2$  wesentlich für (iii) in Satz 9.4.: für  $0 < a \in V_1$  und  $b = \begin{matrix} + \\ (-) \end{matrix} \sqrt{a}$  muss gelten  $V_2 \cap \left\{ \begin{matrix} - \\ + \end{matrix} \sqrt{x} : x \in V_1 \right\} = \emptyset$ .

Beweis von Satz 9.4. o.E.  $(a,b) = (0,0)$  [sonst verschieb F]

1. Abl.: Formulierung von  $F(x,y) = 0$  als Fixptl.-problem

Setz  $Y := (D_{(y)}F)(0,0) \stackrel{u.v.}{\in} GL(v, \mathbb{R})$

$G: U_1 \times U_2 \rightarrow \mathbb{R}^v$   
 $(x,y) \mapsto G(x,y) := y - Y^{-1}F(x,y)$

somit  $G$  stetig diff.-bar mit

$(D_{(y)}G)(x,y) = \begin{pmatrix} \frac{\partial G_1}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial G_1}{\partial y_v} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial G_v}{\partial y_1} & \dots & \frac{\partial G_v}{\partial y_v} \end{pmatrix} (x,y) = \mathbb{I} - Y^{-1}(D_{(y)}F)(x,y)$

und  $F(x,y) = 0 \Leftrightarrow G(x,y) = y$  (0)

Weiterhin: (1)  $G(0,0) = 0$

(2)  $(D_{(x,y)}G)(0,0) = 0$

(3)  $\exists W_1 \subseteq U_1$ , Umgebung von 0 in  $\mathbb{R}^{d_1}$ ,  
 $\exists W_2 \subseteq U_2$ , " " " "  $\mathbb{R}^{d_2}$ , so dass

$\|(D_{(x,y)}G)(x,y)\| \leq \frac{1}{2} \forall (x,y) \in W_1 \times W_2$   
(denn:  $\frac{\partial G_j}{\partial y_k}$  stetig in  $(x,y)$ , und (2))

(4)  $\exists r > 0$  mit  $V_2 := \{y \in \mathbb{R}^{d_2} : \|y\| \leq r\} \subseteq W_2$

und, wegen (1) und  $G$  stetig,  $\leftarrow$  abgeschlossen!

$\exists V_1 \subseteq W_1$ , Umgebung von 0 in  $\mathbb{R}^{d_1}$ :

$\sup_{x \in V_1} \|G(x,0)\| \leq \frac{r}{2}$

(5) Sei  $x \in V_1$  bel., fest.  $\Rightarrow \forall y, y' \in V_2$  gilt

$\|G(x,y) - G(x,y')\| \stackrel{(3)}{\leq} \frac{1}{2} \|y - y'\|$

$\int_0^1 (D_{(x,y)}G)(x, y' + t(y-y')) dt \|y - y'\|$  HDI, Satz 8.23

(6) Sei  $x \in V_1$  bel., fest  $\Rightarrow \forall y \in V_2$

$\|G(x,y)\| \leq \underbrace{\|G(x,y) - G(x,0)\|}_{(3) \leq \frac{r}{2}} + \underbrace{\|G(x,0)\|}_{(4) \leq \frac{r}{2}} \leq r$

aus (5) & (6):  $\forall x \in V_1$  ist  $G(x, \cdot) : V_2 \rightarrow V_2$   
 $y \mapsto G(x,y)$

eine Kontraktion auf dem vollst. (!)  
metr. Raum  $V_2$  (vgl. Üb.)

=> Banachscher Fixpnt.satz:  $\exists!$  Fixpunkt  $g(x) \in V_2$  von  $G(x, \cdot)$ , d.h.  $G(x, g(x)) = g(x) \stackrel{(1)}{\Leftrightarrow} F(x, g(x)) = 0 \Rightarrow$  Beh. (ii)

- da Fixpunkt  $g(x) \in V_2$  eindeutig  $\Rightarrow$  Beh (iii)  $\checkmark$
- (1) & Eindeutigkeit  $\Rightarrow g(0) = 0$ ; also Beh. (i)  $\checkmark$

Definiere Fkt.  $g: V_1 \rightarrow V_2, x \mapsto g(x)$

Z. Akt: Stetigkeit von g:

aus erneuter Anwendung des Banachschen Fixpunktsatzes, diesmal mit vollst. (!) metrischem Raum (vgl. Übung)

$$Z := \{ \varphi: V_1 \rightarrow V_2 \text{ stetig} \}$$

mit Metrik  $d_\infty(\varphi_1, \varphi_2) := \sup_{x \in V_1} \|\varphi_1(x) - \varphi_2(x)\| = \|\varphi_1 - \varphi_2\|_\infty$

(NB:  $V_2$  beschr.  $\Rightarrow \varphi \in Z$  beschränkt, da  $\text{diam } \varphi(V_1) \leq \text{diam}(V_2) < \infty$ )

Betrachte  $\Phi: Z \rightarrow Z$   
 $\varphi \mapsto \Phi(\varphi), (\Phi(\varphi))(x) := G(x, \varphi(x)) \quad \forall x \in V_1$

- $\Phi(\varphi)$  stetig, da  $G$  u.  $\varphi$  stetig
  - $\forall x \in V_1: \|(\Phi(\varphi))(x)\| \leq r$   
(6),  $\varphi(x) \in V_2$
- $\Rightarrow \Phi$  wohldef. da  $\Phi(\varphi) \in Z$

•  $\Phi$  Kontraktion, da  $\forall \varphi_1, \varphi_2 \in Z$ :

$$d_\infty(\Phi(\varphi_1), \Phi(\varphi_2)) = \sup_{x \in V_1} \| \underbrace{(\Phi(\varphi_1))(x) - (\Phi(\varphi_2))(x)}_{G(x, \varphi_1(x)) - G(x, \varphi_2(x))} \|$$

(5),  $\varphi_{\pm/2}(x) \in V_2 \leq \frac{1}{2} \sup_{x \in V_1} \|\varphi_1(x) - \varphi_2(x)\| = \frac{1}{2} d_\infty(\varphi_1, \varphi_2)$

=> Banachscher Fixpntsatz  $\exists! \tilde{\varphi} \in Z$  mit

$$F(\tilde{\varphi}) = \tilde{\varphi} \Leftrightarrow \forall x \in V_1: G(x, \tilde{\varphi}(x)) = \tilde{\varphi}(x)$$

1. Ahd => Fixpnt  $g(x)$  eindeutig in  $V_2 \forall x \in V_1 \Rightarrow \tilde{\varphi} = g$   
=>  $g$  stetig.

3. Ahd: Diff. barkeit von  $g$

(a) NB:  $M \in \text{Mat}(V \times V, \mathbb{R})$  invertierbar  $\Leftrightarrow \det(M) \neq 0$  (7)

u. v. ist  $\Delta: V_1 \rightarrow \mathbb{R}$   
 $x \mapsto \det((D_{(x,y)}F)(x, g(x)))$  stetig  
da alle Einträge der Matrix stetig ( $D_{(x,y)}F$  stetig,  $g$  stetig) und "det" ist Polynom in den Einträgen.  
 $\Delta(0) \neq 0$  ( $b = g(a=0) = 0$ ).

=>  $\exists V_1' \subseteq V_1$  Umgebung von  $a=0$ ,  
so dass  $\Delta(x) \neq 0 \forall x \in V_1'$

$\Rightarrow (D_{(x,y)}F)(x, g(x))$  invertierbar  $\forall x \in V_1'$  (8) o. E. sei  $V_1$  bereits so klein, dass (8) wahr  $\forall x \in V_1$

(b) Sei  $x \in V_1$  bel. fix und  $\tilde{z} \in \mathbb{R}^d$  bel., so dass  $x + \tilde{z} \in V_1$ ,

$$A := (D_{(x,y)}F)(x, g(x)) \in \text{Mat}(V \times d; \mathbb{R})$$

$$B := (D_{(y)}F)(x, g(x)) \in GL(V; \mathbb{R}) \quad \text{wegen (a)}$$

$F$  diff. bar in  $(x, g(x)) \in V_1 \times V_2 \subset U_1 \times U_2$ :

$$\Rightarrow 0 \stackrel{(\text{it})}{=} F(x + \tilde{z}, g(x + \tilde{z})) = \underbrace{F(x, g(x))}_0 + \underbrace{\begin{pmatrix} (DF)(x, g(x)) \\ A \quad B \end{pmatrix}}_{A\tilde{z} + B\delta g_x(\tilde{z})} \begin{pmatrix} \tilde{z} \\ \delta g_x(\tilde{z}) \end{pmatrix} + \underbrace{\varphi(\tilde{z}, \delta g_x(\tilde{z}))}_0 + o(\| \begin{pmatrix} \tilde{z} \\ \delta g_x(\tilde{z}) \end{pmatrix} \|)$$

$$\Rightarrow g(x + \tilde{z}) - g(x) = \delta g_x(\tilde{z})$$

$$= -B^{-1}A\tilde{z} - \underbrace{B^{-1}\varphi(\tilde{z}, \delta g_x(\tilde{z}))}_{=: \psi(\tilde{z})} \quad (9)$$

$$=: \psi(\tilde{z})$$

(c) Zeige  $\psi(\xi) = o(\|\xi\|)$  ( $\Rightarrow g$  diff. bar in  $x$  und  $(Dg)(x) = -B^{-1}A$ , also (iv)).

Fixiere  $x \in V_1$ .

$\forall \xi \in \mathbb{R}^d \setminus \{0\}, x + \xi \in V_1$ , gilt:

$$\bullet \frac{\|\psi(\xi)\|}{\|\xi\|} \leq \|B^{-1}\| \underbrace{\frac{\|\begin{pmatrix} \xi \\ \delta g_x(\xi) \end{pmatrix}\|}{\|\xi\|}}_{=: T_1(\xi)} \underbrace{\frac{\|\varphi(\xi, \delta g_x(\xi))\|}{\|\begin{pmatrix} \xi \\ \delta g_x(\xi) \end{pmatrix}\|}}_{=: T_2(\xi)}$$

$$\bullet \underbrace{\left\| \begin{pmatrix} \xi \\ \delta g_x(\xi) \end{pmatrix} \right\|}_{\substack{\mathbb{R}^{d+\gamma} \\ \begin{pmatrix} \xi \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ \delta g_x(\xi) \end{pmatrix}}} \leq \underbrace{\|\xi\|}_{\mathbb{R}^d} + \underbrace{\|\delta g_x(\xi)\|}_{\mathbb{R}^\gamma} \quad (10)$$

$$\bullet g \text{ stetig in } x \Rightarrow \lim_{\xi \rightarrow 0} \begin{pmatrix} \xi \\ \delta g_x(\xi) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{d+\gamma}$$

$$\Rightarrow \limsup_{\mathbb{R}^d \ni \xi \rightarrow 0} T_2(\xi) \leq \limsup_{\mathbb{R}^{d+\gamma} \ni z \rightarrow 0} \frac{\|\varphi(z)\|}{\|z\|} = 0 \quad (11)$$

$\uparrow \varphi(z) = o(\|z\|)$

also folgt  $\psi(\xi) = o(\|\xi\|)$  aus:

$$(12): \exists K, \rho > 0 \text{ mit } B_\rho(x) \subseteq V_1 \text{ und } \forall \xi \in B_\rho(0): \|\delta g_x(\xi)\| \leq K \|\xi\|$$

denn dann ist  $T_1(\xi) \leq 1 + K$ .

Bew von (12): Sei  $0 \neq \xi \in \mathbb{R}^d$  mit  $x + \xi \in V_1$ , (für  $\xi = 0$  ist (12) klar)

$$(9), (10) \Rightarrow \|\delta g_x(\xi)\| \leq \|B^{-1}A\| \cdot \|\xi\| + \|B^{-1}\| (\|\xi\| + \|\delta g_x(\xi)\|) T_2(\xi)$$

(11)  $\Rightarrow \exists \rho > 0$ , so dass  $B_\rho(x) \subseteq V_1$  und  $\forall 0 \neq \xi \in B_\rho(0)$ :

$$T_2(\xi) \leq \frac{1}{2 \|B^{-1}\|}$$

$$\Rightarrow \|\delta g_x(\xi)\| \leq \underbrace{\left( \|B^{-1}A\| + \frac{1}{2} \right)}_{=: K/2} \|\xi\| + \frac{1}{2} \|\delta g_x(\xi)\| \quad \checkmark$$

4. Aht =  $g$  ist stetig diff-bar. Zeige:  $V_1 \rightarrow \text{Mat}(V_2, \mathbb{R})$  (268)  
 $x \mapsto (Dg)(x)$  stetig

Folgt aus Darstellung von  $Dg$  in (iv):

•  $g$  stetig  $\Rightarrow x \mapsto (D_{\#}F)(x, g(x))$   
 stetig, für  $\# = (x)$  und  $(y)$

• da  $(D_{(y)}F)(x, g(x))$  invertierbar  $\forall x \in V_1$ ,  
 und Matrixinverse stetig (siehe unten)  $\Rightarrow$  Beh.  $\square$

Beh.:  $GL(V; \mathbb{R}) \rightarrow GL(V; \mathbb{R})$   
 $A \mapsto A^{-1}$  stetig.

Bew.: Gemäß der Cramerschen Regel ist

$$(A^{-1})_{jk} = \frac{1}{\det A} (-1)^{j+k} \det(\hat{A}_{kj}) \quad \text{für } 1 \leq j, k \leq \nu$$

↑  $k$ -te Zeile und  $j$ -te Spalte  
 von  $A$  gestrichen

Somit (da  $\det A \neq 0$ )

eine stetige, da rationale, Funktion in den Matrixelementen  
 von  $A$ .  $\square$

### 9.6. Kovollar / (Satz über die Umkehrfkt)

Sei  $U \subseteq \mathbb{R}^d$  offen,  $x_0 \in U$ ,  $f: U \rightarrow \mathbb{R}^d$  stetig diff-bar  
 und  $(Df)(x_0)$  invertierbar. Dann  $\exists U_0 \subseteq U$ , Umgebung von  $x_0$ ,  
 und  $\exists V_0 \subseteq \mathbb{R}^d$ , Umgebung von  $f(x_0) =: y_0$ , so dass

- $f: U_0 \rightarrow V_0$  bijektiv
- $f^{-1}: V_0 \rightarrow U_0$  stetig diff-bar, und  $\forall y \in V_0$ :  
 $(Df^{-1})(y) = ((Df)(x))^{-1}$  wobei  $x := f^{-1}(y)$ .

Beweis: Sei  $b := x_0$ ,  $a := y_0$

Achtung: In der Anwendung von Satz 9.4,  
 muss man die Rollen von  $x$  und  $y$   
vertauschen!

Satz 9.3  $F: \mathbb{R}^d \times U \rightarrow \mathbb{R}^d$   
 $(y, x) \mapsto y - f(x)$

- $\Rightarrow$  • stetig diff. bar
- $F(a, b) = 0$
- $(D_{\alpha_1} F)(a, b) = -(Df)(b)$  invertierbar u. V.

Satz 9.4

$\Rightarrow \exists$  Umgebungen  $V_1$  von  $a$  und  $V_2 \subseteq U$  von  $b$   
und  $\exists g: V_1 \rightarrow V_2$  stetig diff. bar mit

(iii) ist  $(y, x) \in V_1 \times V_2$  mit  $y = f(x) \Rightarrow x = g(y)$

(iv)  $(D_{\alpha_1} F)(y, g(y)) = -(Df)(g(y))$  ist invertierbar  $\forall y \in V_1$

und  $(Dg)(y) = \underbrace{\left( (Df)(g(y)) \right)^{-1}}_{\mathbb{1}_{d \times d}} (D_{\alpha_1} F)(y, g(y))$

Achtung:  $g(V_1) \not\subseteq V_2$  möglich,  
deswegen verkleinern  $V_1$  zu  $V_0$  wie folgt:

$f(b) = a$  &  $f$  stetig  $\Rightarrow \exists$  offene Umgebung  $U_0 \subseteq V_2 \subseteq U$  von  $b$ :  
 $V_0 := f(U_0) \subseteq V_1$

Sei  $x \in U_0$  bel.  $\xRightarrow{(iii)}$   $(g \circ f)(x) = x$   
 $y := f(x) \in V_1$

$\Rightarrow f: U_0 \rightarrow V_0$  bijektiv mit  $g = f^{-1}: V_0 \rightarrow U_0$

und  $f = g^{-1}$ . Insbes.  $V_0 = g^{-1}(U_0)$  offene

Umgebung von  $a$ , da  $g$  stetig,  $U_0$  offen,  
und  $g^{-1}(b) = a \in V_0$   $\blacksquare$

### 9.3. Lokale Extrema unter Nebenbedingungen

(270)

9.7. Definition Sei  $U \subseteq \mathbb{R}^d$  offen, seien  $f, h: U \rightarrow \mathbb{R}$ .

Sei  $M_h := \{x \in U : h(x) = 0\}$  und  $a \in M_h$

$f$  hat lok. Max. (bzw. Min.) bei  $a$  unter der Nebenbed. (NB)  $h=0$   $\Leftrightarrow$   $\begin{cases} \exists \text{ Umgebung } V \subseteq U \text{ von } a \\ \text{in } \mathbb{R}^d : f(x) \leq f(a) \\ \text{(bzw. } \geq) \forall x \in V \cap M_h \end{cases}$

(Falls  $V = U$ , so ist das Extremum unter der NB  $h=0$  sogar global)

### 9.8. Beispiel

$U = \mathbb{R}_+ \times \mathbb{R}_+$ ,  $f(x_1, x_2) = x_1 \cdot x_2$ ,  $h(x_1, x_2) = 2(x_1 + x_2) - u$   
für  $u > 0$

Es gilt:

$f$  hat glob. Max. bei  $(x_1, x_2) = \left(\frac{u}{4}, \frac{u}{4}\right)$

unter der NB  $h=0$

deun: Quadrat hat größten Flächeninhalt unter allen Rechtecken mit gleichem Umfang  $u$  (sogar global!)

### 9.9. Satz (Natwendige Bedingung)

Sei  $U \subseteq \mathbb{R}^d$  offen,  $f, h: U \rightarrow \mathbb{R}$  stetig diff. bar,  $f$  habe ein lok. Extremum bei  $a \in M_h$  unter der NB  $h=0$  und sei  $(\nabla h)(a) \neq 0$ . Dann  $\exists \lambda \in \mathbb{R}$

(Lagrange-Multiplikator) so dass

$$(\nabla f)(a) - \lambda(\nabla h)(a) = 0$$

Beweis. o.E. sei  $(\partial_d h)(a) \neq 0$  (sonst umnummerieren der Koordinatenachsen) (271)

schreibe  $a = (\underbrace{a_1, \dots, a_{d-1}}_{=: a'}, a_d)$ , analog für  $x$ ;

NB lautet  $h(x', x_d) = 0$ ; Ziel:  $x_d = g(x')$

- $\exists U_1 \subseteq \mathbb{R}^{d-1}$  Umgebung von  $a'$ ,  $\exists U_2 \subseteq \mathbb{R}$  Umgebung von  $a_d$ :  
 $U_1 \times U_2 \subseteq \mathcal{U}$ , also  $h: U_1 \times U_2 \rightarrow \mathbb{R}$  stetig  
 $(x', x_d) \mapsto h(x', x_d)$  diff.-bar
- $h(a', a_d) = 0$
- $(\partial_d h)(a', a_d) \neq 0$  (= invert.  $1 \times 1$ -Matrix)

Satz 9.4  
 $\Rightarrow \exists$  Umgebungen  $V_1 \subseteq U_1$  von  $a'$  und  $V_2 \subseteq U_2$  von  $a_d$   
und  $g: V_1 \rightarrow V_2$  stetig diff.-bar.:

- (i)  $g(a') = a_d$
- (ii)  $h(x', g(x')) = 0 \quad \forall x' \in V_1$
- (iii)  $(\partial_j g)(x') = - \frac{(\partial_j h)(x', g(x'))}{(\partial_d h)(x', g(x'))} \quad \forall x' \in V_1, \forall j = 1, \dots, d-1$   
 $\neq 0 \quad \forall x' \in V_1$

[entspricht Beh.(iv) von Satz 9.4]

setze  $\varphi: V_1 \rightarrow \mathbb{R}$   
 $x' \mapsto \underbrace{f(x', g(x'))}_{(ii) \in M_h}$  stetig diff.-bar

u.V. hat  $\varphi$  lok. Extremum bei  $x' = a'$ .

Satz 8.34

$$\Rightarrow \forall j=1, \dots, d-1: 0 = (\partial_j \varphi)(a') \stackrel{\text{Kettenregel}}{=} (\partial_j f)(a', g(a')) + (\partial_d f)(a', g(a')) (\partial_j g)(a')$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{a'} \quad \underbrace{\hspace{10em}}_a$

Elimination von  $(\partial_j g)(a')$  mittels (iii) für  $x' = a'$

$$\Rightarrow \forall j=1, \dots, d-1: (\partial_j f)(a) = \lambda (\partial_j h)(a) \quad (*)$$

$$\text{mit } \lambda := \frac{(\partial_d f)(a)}{(\partial_d h)(a)} \in \mathbb{R}$$

offensichtlich gilt (\*) auch für  $j=d \Rightarrow$  Beh.  $\square$

9.10. Satz (Hinreichende Bed.)

Sei  $U \subseteq \mathbb{R}^d$  offen,  $f, h: U \rightarrow \mathbb{R}$ . Für  $\lambda \in \mathbb{R}$  sei  $g_\lambda := f - \lambda h$ . Es gebe  $\lambda_0 \in \mathbb{R}$ , so dass  $g_{\lambda_0}$  hat lok./glob. Max. (oder Min.) bei  $a \in M_h$ . Dann hat  $f$  ein lok./glob. Max. (oder Min.) bei  $a$  unter der NB  $h=0$ .

Beweis: o.E. nur für Min. (für Max. analog).

n.v.  $\exists$  Umgebung  $V \subseteq U$  von  $a: g_{\lambda_0}(x) \geq g_{\lambda_0}(a) \forall x \in V$

$$\Rightarrow g_{\lambda_0}(x) \geq g_{\lambda_0}(a) \forall x \in V \cap M_h$$

$\parallel \text{ auf } M_h \parallel$   
 $f(x) \qquad f(a)$

$V = U$  im Fall eines globales Extremums  $\square$

9.11. Bemerkung

- Moral: - Bestimme Extrema von  $g_\lambda := f - \lambda h$   
 - wähle  $\lambda$  geg. falls so, dass Extremalstelle  $\in M_h$ .

- Verallg. auf mehrere NB  $h_1(x)=0, \dots, h_n(x)=0$  ( $n \in \mathbb{N}$ ):

distribuiere  $f - \sum_{j=1}^n \lambda_j h_j$  mit  $\lambda_j \in \mathbb{R}$   
 für  $j=1, \dots, n$

9.12. Beispiel: Sei  $A \in \text{Mat}(d \times d; \mathbb{R})$  symmetrisch,  $U = \mathbb{R}^d$  273

$$f: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$$

$$x \mapsto \langle x, Ax \rangle$$

NB:  $\|x\| = 1$ , dazu wähle

$$h: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$$

$$x \mapsto \|x\|^2 - 1$$

$$g_\lambda := f - \lambda h \quad ; \quad g_\lambda(x) = \langle x, B_\lambda x \rangle + \lambda \quad ; \quad B_\lambda := A - \lambda \mathbb{1}_{d \times d}$$

(i) notw. Bed. für lok. Extremum von  $g_\lambda$  (Satz 8.34):

$0 \stackrel{!}{=} (\nabla g_\lambda)(x) \stackrel{8.16}{=} 2B_\lambda x$ , also  $x$  ist Eigenvektor von  $A$   
zum E.W.  $\lambda$ ; damit  $x \in M_\lambda$ : normiere  $x$

(ii) hinr. Bed. für lok. Extremum von  $g_\lambda$  (2 mal stetig diff. bar.  
 $\Rightarrow$  Satz 8.38 anwendbar)

(i)  $\nabla g_\lambda(x) = 0 \Rightarrow \lambda$  ist EW von  $A$  (s.o.)

(ii) Strikte Definitheit von  $B_\lambda$  (8.38 &  $(Dg)_x = 2B_\lambda$ )

Seien  $\alpha_1 \leq \dots \leq \alpha_d$  die EW von  $A$  mit zug. norm. EV's  $v_1, \dots, v_d$

Leider:  $B_{\alpha_j}$  indefinit oder semidef. für  $j = 2, \dots, d-1$   
pos. semidef. (also nicht strikt pos.) für  $j = 1$   
neg. semidef. ( " " " neg.) für  $j = d$

$\Rightarrow$  Satz 8.38 nicht anwendbar

(iii) dennoch gilt:  $g_{\alpha_d}$  (bzw.  $g_{\alpha_1}$ ) hat globales Max. (bzw. Min.)  
bei  $x = v_d$  (bzw.  $x = v_1$ )

denn

Satz 8.36  $\Rightarrow \langle x, B_{\alpha_d} x \rangle \leq 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}^d$  mit "=" für  $x = v_d$

(bzw.  $\langle x, B_{\alpha_1} x \rangle \geq 0$  mit "=" für  $x = v_1$ )

(iv)  $v_d$  (bzw.  $v_1$ ) normiert, also  $\in M_\lambda$

(iii) & Satz 9.10

$\Rightarrow f$  hat globales Max. (bzw. Min.)

bei  $v_d$  (bzw.  $v_1$ ) unter der NB

$h = 0$  (d.h.  $\|x\| = 1$ )

