

Höhere Mathematik II  
Lösungen zum 11. Übungsblatt

①

Es sei  $\vec{\varphi}: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  gegeben durch

$$\vec{\varphi}(x, y) = \begin{pmatrix} x^2 + 2y \\ xy \\ y^2 - x^2 \end{pmatrix} \quad |$$

$\vec{\psi}: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  durch

$$\vec{\psi}(x, y) = \begin{pmatrix} x^3 - 2y^2 \\ 2x + y \end{pmatrix} \quad |$$

$\gamma: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  durch

$$\gamma(x, y, z) = 1 - x^2 - y^2 + 2z \quad |$$

und  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  durch  $f = \gamma \circ \vec{\varphi} \circ \vec{\psi}$ .

a)  $f(1, 1) = \gamma \circ \vec{\varphi}(\vec{\psi}(1, 1)) = \gamma \circ \vec{\varphi}(-1, 3)$   
 $= \gamma(7, -3, 8) = -41$ .

b)

Es ist  $\text{grad} f(1, 1) = f'(1, 1) = (\gamma \circ \vec{\varphi} \circ \vec{\psi})'(1, 1)$

$$= \gamma'(\vec{\varphi} \circ \vec{\psi}(1, 1)) \cdot \vec{\varphi}'(\vec{\psi}(1, 1)) \cdot \vec{\psi}'(1, 1)$$

$$= (-2x, -2y, 2) \Big|_{\vec{\varphi} \circ \vec{\psi}(1, 1)} \cdot \begin{pmatrix} 2x & 2 \\ y & x \\ -2x & 2y \end{pmatrix} \Big|_{\vec{\psi}(1, 1)} \cdot \begin{pmatrix} 3x^2 & -4y \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \Big|_{(1, 1)}$$

$$\stackrel{\text{so.}}{=} (-14, 6, 2) \cdot \begin{pmatrix} -2 & 2 \\ 3 & -1 \\ 2 & 6 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 & -4 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} = (50, -22) \cdot \begin{pmatrix} 3 & -4 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$
$$= (106, -222)$$

$$\begin{aligned} \text{c) E. } z &= f(1,1) + D_1 f(1,1)(x-1) + D_2 f(1,1)(y-1) \\ &= -41 + 106(x-1) - 222(y-1) \\ &= 75 + 106x - 222y \end{aligned}$$

②

$$a) \quad v(r, \varphi) = u(r \cos \varphi, r \sin \varphi) = u(\vec{g}(r, \varphi))$$

$$\text{mit } \vec{g}: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \vec{g}(r, \varphi) = \begin{pmatrix} r \cos \varphi \\ r \sin \varphi \end{pmatrix}.$$

Anwendung der Kettenregel ergibt

$$\begin{aligned} v'(r, \varphi) &= u'(\vec{g}(r, \varphi)) \vec{g}'(r, \varphi) \\ &= (u_x(x, y), u_y(x, y)) \Big|_{\substack{(x, y) \\ = \vec{g}(r, \varphi)}} \cdot \begin{pmatrix} \cos \varphi & -r \sin \varphi \\ \sin \varphi & r \cos \varphi \end{pmatrix} \end{aligned}$$

mit  $v'(r, \varphi) = (v_r(r, \varphi), v_\varphi(r, \varphi))$  erhält man:

$$v_r(r, \varphi) = \cos \varphi u_x(r \cos \varphi, r \sin \varphi) + \sin \varphi u_y(r \cos \varphi, r \sin \varphi),$$

$$v_\varphi(r, \varphi) = -r \sin \varphi u_x(r \cos \varphi, r \sin \varphi) + r \cos \varphi u_y(r \cos \varphi, r \sin \varphi)$$

$$\begin{aligned} b) \quad v_{rr}(r, \varphi) &= \cos \varphi (u_{xx}(r \cos \varphi, r \sin \varphi) \cdot \cos \varphi \\ &\quad + u_{xy}(r \cos \varphi, r \sin \varphi) \cdot \sin \varphi) \\ &\quad + \sin \varphi (u_{yx}(r \cos \varphi, r \sin \varphi) \cdot \cos \varphi \\ &\quad + u_{yy}(r \cos \varphi, r \sin \varphi) \cdot \sin \varphi) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &= \cos^2 \varphi u_{xx}(r \cos \varphi, r \sin \varphi) + 2 \sin \varphi \cos \varphi u_{xy}(r \cos \varphi, r \sin \varphi) \\ &\quad + \sin^2 \varphi u_{yy}(r \cos \varphi, r \sin \varphi). \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} v_{\varphi\varphi}(r, \varphi) &= -r \cos \varphi u_x(r \cos \varphi, r \sin \varphi) \\ &\quad - r \sin \varphi [u_{xx}(r \cos \varphi, r \sin \varphi)(-r \sin \varphi) + u_{xy}(r \cos \varphi, r \sin \varphi) r \cos \varphi] \\ &\quad - r \sin \varphi u_y(r \cos \varphi, r \sin \varphi) \\ &\quad + r \cos \varphi [u_{yx}(r \cos \varphi, r \sin \varphi)(-r \sin \varphi) + u_{yy}(r \cos \varphi, r \sin \varphi) r \cos \varphi] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= -r \cos \varphi u_x(r \cos \varphi, r \sin \varphi) - r \sin \varphi u_y(r \cos \varphi, r \sin \varphi) \\
&\quad + r^2 \sin^2 \varphi u_{xx}(r \cos \varphi, r \sin \varphi) - 2r^2 \sin \varphi \cos \varphi u_{xy}(r \cos \varphi, r \sin \varphi) \\
&\quad + r^2 \cos^2 \varphi u_{yy}(r \cos \varphi, r \sin \varphi).
\end{aligned}$$

Dabei ist:

$$\begin{aligned}
&\Delta u(r, \varphi) = \frac{1}{r} \Delta u(r, \varphi) + \frac{1}{r^2} \Delta u(r, \varphi) \\
&= (\sin^2 \varphi + \cos^2 \varphi) [u_{xx}(r \cos \varphi, r \sin \varphi) + u_{yy}(r \cos \varphi, r \sin \varphi)] \\
&= u_{xx}(x, y) + u_{yy}(x, y)
\end{aligned}$$

$$\text{mit } x = r \cos \varphi, \quad y = r \sin \varphi.$$

3

$$\begin{aligned}
 \text{Es ist } T_2(f, (x_0, y_0)) (x, y) &= f(x_0, y_0) + D_x f(x_0, y_0) \cdot (x - x_0) \\
 &\quad + D_y f(x_0, y_0) \cdot (y - y_0) \\
 &\quad + \frac{1}{2!} \left[ D_x^2 f(x_0, y_0) (x - x_0)^2 + 2 D_x D_y f(x_0, y_0) (x - x_0) (y - y_0) \right. \\
 &\quad \left. + D_y^2 f(x_0, y_0) (y - y_0)^2 \right]
 \end{aligned}$$

a) Es gilt:  $f(\pi, 1) = -1 + \pi$

$$D_x f(x, y) = -\sin(xy) \cdot y + e^{y-1} \Rightarrow D_x f(\pi, 1) = 1$$

$$D_y f(x, y) = -\sin(xy) \cdot x + x e^{y-1} \Rightarrow D_y f(\pi, 1) = \pi$$

$$D_x^2 f(x, y) = -\cos(xy) \cdot y^2 \Rightarrow D_x^2 f(\pi, 1) = 1$$

$$D_y^2 f(x, y) = -\cos(xy) \cdot x^2 + x e^{y-1} \Rightarrow D_y^2 f(\pi, 1) = \pi^2 + \pi$$

$$D_x D_y f(x, y) = D_y D_x f(x, y) = -\sin(xy) + \cos(xy) \cdot xy + e^{y-1}$$

$$\Rightarrow D_x D_y f(\pi, 1) = \pi + 1$$

Also:

$$\begin{aligned}
 T_2(f, (\pi, 1)) (x, y) &= -1 + \pi \\
 &\quad + 1(x - \pi) + \pi(y - 1) \\
 &\quad + \frac{1}{2!} \left[ 1(x - \pi)^2 + 2(1 + \pi)(x - \pi)(y - 1) \right. \\
 &\quad \left. + (\pi^2 + \pi)(y - 1)^2 \right]
 \end{aligned}$$

$$= -1 + \frac{\pi}{2} + 2\pi^2 - 2\pi x - (\pi + 2\pi^2)y + \frac{1}{2}x^2 + (1 + \pi)xy + \frac{1}{2}(\pi + \pi^2)y^2.$$

b)  $g(x, y) = x^2 \sin \frac{xy}{2}$

$$g_x(x, y) = 2x \sin \frac{xy}{2} + \frac{x^2 y}{2} \cos \frac{xy}{2}$$

$$g_y(x, y) = \frac{x^3}{2} \cos \frac{xy}{2}$$

$$g_{xx}(x,y) = 2 \sin \frac{xy}{2} + 2xy \cos \frac{xy}{2} - \frac{x^2 y^2}{4} \sin \frac{xy}{2}$$

$$g_{xy}(x,y) = \frac{3}{2} x^2 \cos \frac{xy}{2} - \frac{x^3 y}{4} \sin \frac{xy}{2}$$

$$g_{yy}(x,y) = -\frac{x^4}{4} \sin \frac{xy}{2}$$

Damit ist  $g(1,\pi) = 1$ ,  $g_x(1,\pi) = 2$ ,  $g_y(1,\pi) = 0$

$$g_{xx}(1,\pi) = 2 - \frac{\pi^2}{4}, \quad g_{xy}(1,\pi) = -\frac{\pi}{4}$$

$$g_{yy}(1,\pi) = -\frac{1}{4}$$

und

$$\begin{aligned} T_2(x,y) = & 1 + 2(x-1) + \frac{1}{2!} \left[ \left(2 - \frac{\pi^2}{4}\right) (x-1)^2 + \right. \\ & \left. \left(-\frac{\pi}{2}\right) (x-1)(y-\pi) + \frac{1}{4} (y-\pi)^2 \right] \end{aligned}$$

= ...

c)  $h(x,y) = x^y = e^{y \cdot \ln x}$  ( $(x,y) \in \mathbb{R}_+ \times \mathbb{R}$ )

$$\frac{\partial}{\partial x} h(x,y) = e^{y \cdot \ln x} \cdot \frac{y}{x} = y x^{y-1}$$

$$\frac{\partial}{\partial y} h(x,y) = \ln x \cdot e^{y \cdot \ln x} = \ln x \cdot x^y$$

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2} h(x,y) = y \cdot (y-1) x^{y-2}$$

$$\frac{\partial^2}{\partial x \partial y} h(x,y) = \frac{\partial^2}{\partial y \partial x} h(x,y) = x^{y-1} + (\ln x) y x^{y-1}$$

$$\frac{\partial^2}{\partial y^2} h(x,y) = (\ln x)^2 e^{y \cdot \ln x} = (\ln x)^2 \cdot x^y$$

Wir erhalten:  $h(1,3) = 1$ ,  $\frac{\partial}{\partial x} h(1,3) = 3$ ,  $\frac{\partial}{\partial y} h(1,3) = 0$

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2} h(1,3) = 6, \quad \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} h(1,3) = 1, \quad \frac{\partial^2}{\partial y^2} h(1,3) = 0$$

folgt:

$$T_2(x,y) = 1 + 3(x-1) + \frac{6}{2!}(x-1)^2 + (x-1)(y-3).$$

Näherungsweise Berechnung von  $1.02^{3.01}$

$$\begin{aligned} 1.02^{3.01} &= f(1.02, 3.01) \approx T_2(1.02, 3.01) \\ &= 1 + 3(0.02) + 3 \cdot (0.02)^2 + 0.02 \cdot 0.01 \\ &= 1.0614. \end{aligned}$$

$$d) \quad i(x,y) = \arctan(xy) \quad \Rightarrow \quad i(1,1) = \frac{\pi}{4}$$

$$\frac{di}{dx}(x,y) = \frac{y}{1+(xy)^2} \quad \Rightarrow \quad \frac{di}{dx}(1,1) = \frac{1}{2}$$

$$\frac{di}{dy}(x,y) = \frac{x}{1+(xy)^2} \quad \Rightarrow \quad \frac{di}{dy}(1,1) = \frac{1}{2}$$

$$\frac{d^2i}{dx^2}(x,y) = -\frac{2xy^2}{(1+(xy)^2)^2} \quad \Rightarrow \quad \frac{d^2i}{dx^2}(1,1) = -\frac{1}{2}$$

$$\frac{d^2i}{dx dy}(x,y) = \frac{d^2i}{dy dx}(x,y) = \frac{(1+(xy)^2) - y(2xy) \cdot x}{(1+(xy)^2)^2}$$

$$= \frac{1-(xy)^2}{(1+(xy)^2)^2}$$

$$\Rightarrow \frac{d^2i}{dx dy}(1,1) = 0$$

$$\frac{d^2i}{dy^2}(x,y) = \frac{-2x^3y}{(1+(xy)^2)^2} \quad \Rightarrow \quad \frac{d^2i}{dy^2}(1,1) = -\frac{1}{2}$$

$$\begin{aligned} \text{Also} \quad T_2(x,y) &= \frac{\pi}{4} + \frac{1}{2}(x-1) + \frac{1}{2}(y-1) - \frac{1}{4}(x-1)^2 - \frac{1}{4}(y-1)^2 \\ &= \dots \end{aligned}$$

④

Für  $|x+y| < 1$  ergibt die geometrische Reihe

$$\frac{1}{1+x+y} = \frac{1}{1-(-(x+y))} = \sum_{k=0}^{\infty} (-1)^k (x+y)^k$$

$$= 1 - (x+y) + (x+y)^2 - (x+y)^3 + \dots$$

$$= 1 - x - y + x^2 + 2xy + y^2 - x^3 - 3x^2y - 3xy^2 - y^3 + \dots$$

Damit entfällt die Berechnung der partiellen Ableitungen von  $f$  bei  $(0)$ , ebenso die mühsame Abschätzung des Restglieds.

$$\text{Es ist } T_n(x,y) = \sum_{k=0}^n (-1)^k (x+y)^k, \text{ und es gilt}$$

$$T_n(x,y) \rightarrow f(x,y) \text{ für } |x+y| < 1.$$

5

a)

$$(\text{grad } f)(x, y) = \begin{pmatrix} (-4x^2 - 4xy - 6x + 2) e^{-x^2 - y^2} \\ (-4xy - 4y^2 - 6y + 2) e^{-x^2 - y^2} \end{pmatrix} \stackrel{!}{=} (0, 0)$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 2x^2 + 2xy + 3x - 1 = 0 & \textcircled{1} \\ 2xy + 2y^2 + 3y - 1 = 0 & \textcircled{2} \end{cases}$$

$$\textcircled{1} - \textcircled{2} : 0 = 2x^2 - 2y^2 + 3x - 3y \\ = (2(x+y) + 3)(x-y)$$

1. Fall:  $x = y$ : in  $\textcircled{1}$   $4x^2 + 3x - 1 = 0 \Rightarrow x_1 = -1$   
 $x_2 = \frac{1}{4}$

also  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}$  oder

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} \end{pmatrix}$$

2. Fall:  $2(x+y) + 3 = 0$

in  $\textcircled{1}$ :  $0 = 2x^2 + 2xy + 3x - 1$   
 $= \underbrace{(2x + 2y + 3)}_{=0} x - 1 = -1 \quad \zeta$

Stationäre Stellen sind daher  $\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}$  und  $\begin{pmatrix} \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} \end{pmatrix}$ .

Es ist  $f_{xx}(x, y) = (-2x) e^{-x^2 - y^2} \underbrace{(-4x^2 - 4xy - 6x + 2)}_{=0} + e^{-x^2 - y^2} (-8x - 4y - 6)$   
 $= 0$  in  $\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} \end{pmatrix}$

$$f_{xy}(x, y) = (-2y) e^{-x^2 - y^2} (\dots) + e^{-x^2 - y^2} (-4x)$$

$$f_{yy}(x, y) = (-2y) e^{-x^2 - y^2} \underbrace{(-4xy - 4y^2 - 6y + 2)}_{=0} + e^{-x^2 - y^2} (-4x - 8y - 6)$$
 $= 0$  in  $\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} \end{pmatrix}$

$$H_f(-1, -1) = e^{-2} \begin{pmatrix} 6 & 4 \\ 4 & 6 \end{pmatrix} \quad : \text{ positiv definit}$$

$$H_f\left(\frac{1}{4}, \frac{1}{4}\right) = e^{-\frac{1}{2}} \begin{pmatrix} -9 & -1 \\ -1 & -9 \end{pmatrix} \quad : \text{ negativ definit}$$

→ Lokales Maximum in  $\left(\frac{1}{4}, \frac{1}{4}\right)$ ,  
 lokales Minimum in  $(-1, -1)$ .

$$\begin{aligned} \text{b) grad } g(x, y) &= (2(x^2-1)2x + 2(x^2-e^y)2x, 2(x^2-e^y)(-e^y)) \\ &\stackrel{!}{=} (0, 0) \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x(2x^2-1-e^y) = 0 & \textcircled{1} \\ e^y(x^2-e^y) = 0 & \textcircled{2} \end{cases}$$

Wegen  $\textcircled{2}$  :  $x^2 = e^y$ . In  $\textcircled{1}$  :  $0 = x(x^2-1)$ ,  
 also  $x = 0$ ,  $x = 1$  oder  $x = -1$ .

Wegen  $y = \ln x^2$  bleibt als stationäre Stellen nur  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  und  $\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

$$\begin{aligned} \text{Es ist } D_x^2 g(x, y) &= 12x^2 - 4 + 4(x^2 - e^y) + 8x^2 \\ &= 4(6x^2 - 1 - e^y) \end{aligned}$$

$$D_1 D_2 g(x, y) = D_2 D_1 g(x, y) = -4xe^y$$

$$D_2^2 g(x, y) = 4e^{2y} - 2x^2 e^y$$

$$H_f(1, 0) = \begin{pmatrix} 16 & -4 \\ -4 & 2 \end{pmatrix} \quad : \text{ positiv definit}$$

$$H_f(-1, 0) = \begin{pmatrix} 16 & 4 \\ 4 & 2 \end{pmatrix} \quad : \text{ positiv definit}$$

Minima bei  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  und  $\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

Bemerkung:  $f$  besitzt zwei lokale Minima, aber weder lok. Maximum noch Sattelpunkt.

c) grad  $h(x,y) = (4x^3 + 4y - 4x, 4y^3 + 4x - 4y) \stackrel{!}{=} (0,0)$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x^3 + y - x = 0 & \textcircled{1} \\ y^3 + x - y = 0 & \textcircled{2} \end{cases}$$

$\Rightarrow$   $x^3 = y^3$ , d.h.  $x^3 = -y^3$  bzw.  $x = -y$ .  
 $\textcircled{1} + \textcircled{2}$

Einsetzen in  $\textcircled{1}$  ergibt  $x^3 - 2x = 0$ , d.h.  $x = 0$  oder  $x = \pm\sqrt{2}$ .

Stationäre Stelle:  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ -\sqrt{2} \end{pmatrix}$  und  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sqrt{2} \\ \sqrt{2} \end{pmatrix}$ .

$$H_h(x,y) = \begin{pmatrix} 12x^2 - 4 & 4 \\ 4 & 12y^2 - 4 \end{pmatrix}$$

$$H_h(\sqrt{2}, -\sqrt{2}) = H_h(-\sqrt{2}, \sqrt{2}) = \begin{pmatrix} 20 & 4 \\ 4 & 20 \end{pmatrix}$$

positiv definit

Minima bei  $\begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ -\sqrt{2} \end{pmatrix}$  und  $\begin{pmatrix} -\sqrt{2} \\ \sqrt{2} \end{pmatrix}$ .

$$H_h(0,0) = \begin{pmatrix} -4 & 4 \\ 4 & -4 \end{pmatrix} \quad (\det H_h(0,0) = 0)$$

$\Rightarrow$  Kriterium macht keine Aussage.

Es ist  $h(0,0) = 0$ ,  $h(x,0) = 2x^4 > 0 = h(0,0)$

$$h(x,0) = x^2(x^2 - 2) < 0 = h(0,0)$$

$\uparrow$   
für  $|x|$  klein

Sattelpunkt  
in  $(0,0)$ .

6

a) i) Lokale Extrema in inner:  $\text{int } D = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 : x, y > -1 \right\}$ .

$$\text{grad } f(x, y) = (3x^2 - 3y^2, 4y^3 - 6xy) \stackrel{!}{=} (0, 0)$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x^2 - y^2 = 0 & \textcircled{1} \\ y(2y^2 - 6x) = 0 & \textcircled{2} \end{cases}$$

Betrachte  $\textcircled{1}$ : Fall 1:  $y=0 \Rightarrow x=0$

Fall  $\textcircled{2}$ :  $2y^2 - 3x = 0 \Rightarrow_{\text{in } \textcircled{1}} 0 = x^2 - y^2$

$$= x^2 - \frac{3}{2}x = x(x - \frac{3}{2})$$

$x=0$  liefert wieder  $y=0$

$x = \frac{3}{2}$  liefert  $y^2 = \frac{3}{2}x = \frac{9}{4}$

Stationäre Stellen sind damit  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\begin{pmatrix} 3/2 \\ 3/2 \end{pmatrix}$  und  $\begin{pmatrix} 3/2 \\ -3/2 \end{pmatrix}$

$\notin \text{int } D$

$$H_f(x, y) = \begin{pmatrix} 6x & -6y \\ -6y & 12y^2 - 6x \end{pmatrix}$$

$$H_f\left(\frac{3}{2}, \frac{3}{2}\right) = \begin{pmatrix} 9 & -9 \\ -9 & 18 \end{pmatrix} \quad \text{positiv definit} \rightarrow \text{lokales Minimum}$$

$$H_f(0, 0) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{keine Aussage}$$

Da  $f(x, 0) = x^3$   $\begin{cases} > 0 = f(0, 0) & \text{für } x > 0 \\ < 0 = f(0, 0) & \text{für } x < 0 \end{cases}$

betrachtet  $f$  in  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  einen Sattelpunkt.

ii) Extrema auf dem Rand.

$$\partial D = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 : x = -1, y \geq -1 \right\} \cup \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 : y = -1, x \geq -1 \right\}$$

ii 1)  $x = -1, y \geq -1$

$$g(y) := f(-1, y) = y^4 + 3y^2 - 1 \quad | \quad y \geq -1.$$

$$g'(y) = 4y^3 + 6y$$

$$g''(y) = 12y^2 + 6$$

Bedingung  $g'(y) = 0: \quad 2y(2y^2 + 3) = 0$   
 $\Rightarrow y = 0 \quad \cdot \quad g''(0) = 6 > 0.$

Folglich besitzt  $g$  für  $y = 0$  ein lokales Minimum, und am Rand  $y = -1$  des Definitionsbereichs  $[-1, \infty)$  ein lokales Maximum.

Daher besitzt  $f$  in  $\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$  evtl. (!) ein relatives Minimum, und in  $\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}$  evtl. ein relatives Maximum.

$\text{grad } f(-1, 0) = (3, 0)$  zeigt  $\rightarrow$  hinein von  $D$   
 $\Rightarrow$  relatives Randminimum von  $f$  in  $\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

$\text{grad } f(-1, -1) = (0, -2)$  zeigt in Richtung von  $D$   
 $\Rightarrow$  relatives Randmaximum.

ii 2)  $y = -1, x \geq -1$

$$h(x) = f(x, -1) = x^3 - 3x + 1, \quad x \geq -1$$

$$h'(x) = 3x^2 - 3 = 0 \quad \text{für } x = \pm 1,$$

$$h''(x) = 6x \quad \text{mit } h''(1) = 6 > 0 \quad \text{od } h''(-1) = -6 < 0.$$

Folglich besitzt  $h$  in  $x=1$  ein lokales Minimum

od in  $x=-1$  ein lokales Maximum.

Dabei besitzt  $f$  in  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$  evtl. ein relatives Randminimum

und in  $\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}$  evtl. ein relatives Randmaximum.

Nach ii 1) liegt in  $\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}$  ein rel. Randmaximum vor.

grad  $f(1, -1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}$  zeigt ins Innere von  $D$ , also liegt ein Randminimum vor.

b) i)  $\text{int } D = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 < 36 \right\}$

$$\text{grad } f(x, y) = (2x + y - 6, x + 2y) \stackrel{!}{=} (0, 0)$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$H_f(4, -2) = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

positiv definit  $\rightarrow$  lokales Minimum bei  $\begin{pmatrix} 4 \\ -2 \end{pmatrix}$

ii) Rand  $\partial D = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 = 36 \right\}$

Parametrisierung:  $x = 6 \cos t$   
 $y = 6 \sin t$  ( $t \in \mathbb{R}$ )

$$f(x,y) = f(6 \cos t, 6 \sin t) \\ = 36 \sin t \cos t - 36 \cos^2 t + 38 =: g(t)$$

$$g'(t) = 36 \cos^2 t - 36 \sin^2 t + 36 \sin t \\ = 36 (1 + \sin t - 2 \sin^2 t) \stackrel{!}{=} 0 \\ \cos^2 = 1 - \sin^2$$

$$\Leftrightarrow s = \sin t \quad \text{mit} \quad s^2 - \frac{1}{2}s - \frac{1}{2} = 0$$

$$\Leftrightarrow s = \sin t = 1 \quad \text{oder} \quad s = \sin t = -\frac{1}{2}$$

$$\Leftrightarrow t = \frac{\pi}{2} \quad \text{oder} \quad \frac{7\pi}{6} \quad \text{oder} \quad \frac{11\pi}{6}$$

$$g''(t) = 36 (\cos t - 4 \sin t \cos t) \\ = 36 \cos t (1 - 4 \sin t)$$

$$g''\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0 \quad \text{Da} \quad g''(t) \begin{cases} < 0 & \text{für } t < \frac{\pi}{2} \\ > 0 & \text{für } t > \frac{\pi}{2} \end{cases}$$

für  $t$  nahe  $\frac{\pi}{2}$ , ist  $g''$  in  $\frac{\pi}{2}$  monoton wachsend,  
d.h.  $g'''\left(\frac{\pi}{2}\right) \neq 0$ : Sattelpunkt von  $g$  in  $\frac{\pi}{2}$ .

$$g''\left(\frac{7\pi}{6}\right) = 36 \underbrace{\cos \frac{7\pi}{6}}_{< 0} \underbrace{\left(1 - 4 \underbrace{\sin \frac{7\pi}{6}}_{< 0}\right)}_{> 0} < 0$$

$\Rightarrow$  Lokales Maximum von  $g$  in  $\frac{7\pi}{6}$ .

$$g''\left(\frac{11\pi}{6}\right) = 36 \underbrace{\cos \frac{11\pi}{6}}_{> 0} \underbrace{\left(1 - 4 \underbrace{\sin \frac{11\pi}{6}}_{< 0}\right)}_{> 0} > 0$$

Lokales Minimum von  $g$  in  $\frac{11\pi}{6}$

insgesamt.  $f$  besitzt in  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \cos \frac{7\pi}{6} \\ 6 \sin \frac{7\pi}{6} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3\sqrt{3} \\ -3 \end{pmatrix}$

evtl. ein relatives Randmaximum, und in  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \cos \frac{11\pi}{6} \\ 6 \sin \frac{11\pi}{6} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3\sqrt{3} \\ -3 \end{pmatrix}$  evtl. ein Randminimum.

$\text{grad } f(-3\sqrt{3}, -3) = \begin{pmatrix} -6\sqrt{3} - 9 \\ -3\sqrt{3} - 6 \end{pmatrix}$  zeigt nach außen

$\Rightarrow$  Randmaximum in  $\begin{pmatrix} -3\sqrt{3} \\ -3 \end{pmatrix}$ .

$\text{grad } f(3\sqrt{3}, -3) = \begin{pmatrix} 6\sqrt{3} - 9 \\ 3\sqrt{3} - 6 \end{pmatrix}$  zeigt nach

innen(!),  $f$  nimmt demnach kleinere Werte als in  $(3\sqrt{3}, -3)$  an, kein Minimum in  $(3\sqrt{3}, -3)$ .

⑦

$$\text{Für } f(x, y, z) = x^2 + y^2 + z + \cosh(xy z)$$

$$\text{gilt } f(0, 0, -1) = 0.$$

$$\text{Wegen } D_3 f(x, y, z) = 1 + \sinh(xy z) \cdot xy \quad \text{und}$$

$$D_3 f(0, 0, -1) = 1$$

ist eine Umkehrung von  $(0, 0, -1)^T$  impliziert eine Funktion

$$z = g(x, y) \quad \text{mit } 1 = g'(0, 0) \quad \text{und } f(x, y, g(x, y)) = 0$$

gegeben.

Für ihre Ableitung gilt

$$g'(0, 0) = - \frac{1}{D_3 f(0, 0, -1)} \cdot (D_1 f(0, 0, -1), D_2 f(0, 0, -1))$$

$$= -(0, 0).$$

8

Wir sehen

$$\vec{F}(x, y, u, v) = \begin{pmatrix} u^2 + ve^{-u} + xu - 1 \\ xy + yv + \frac{u}{v} - x \end{pmatrix}$$

Einschub von  $(x_0, y_0)^T = (0, 0)^T$  in das nicht-lineare Gleichungssystem

$$\vec{F}(x, y, u, v) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

ergibt die Bedingungen

$$u^2 + ve^{-u} - 1 = 0, \quad \frac{u}{v} = 0$$

Also  $u = 0, v = 1$ ; und damit  $F(0, 0, 0, 1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

Weiter gilt  $\det \left( \vec{F}_u(0, 0, 0, 1), \vec{F}_v(0, 0, 0, 1) \right)$

$$= \det \left( \begin{pmatrix} 2u - ve^{-u} + x & e^{-u} \\ \frac{1}{v} & y - \frac{u}{v^2} \end{pmatrix} \middle| (0, 0, 0, 1) \right)$$

$$= \det \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = -1 \neq 0.$$

Dabei liefert das Satz über implizit definierte Funktionen:

Nahel  $(x, y)^T = (x_0, y_0)^T = (0, 0)^T$  werden durch

$$u^2 + ve^{-u} + xu = 1, \quad xy + yv + \frac{u}{v} = x$$

oder kurz  $\vec{F}(x, y, u, v) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  zwei Funktionen

$u = u(x, y)$  und  $v = v(x, y)$  definiert.

Speziell ist  $u(0, 0) = 0, v(0, 0) = 1$ .

Für  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  nahe  $\begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  gilt

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \vec{F}(x, y, u(x, y), v(x, y)) = \vec{F}(\vec{\varphi}(x, y)) =: \vec{G}(x, y)$$

$$\text{mit } \vec{\varphi}: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^4, \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x \\ y \\ u(x, y) \\ v(x, y) \end{pmatrix}$$

$$\text{und } \vec{G} = \vec{F} \circ \vec{\varphi}: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$\text{Dann ist } \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \vec{G}'(x, y)$$

$$\text{Kettenregel} \quad \vec{G}' = \vec{F}'(\vec{\varphi}(x, y)) \cdot \vec{\varphi}'(x, y) \quad \text{nah } \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

speziell ( $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$  eingesetzt)

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \vec{F}'(\vec{\varphi}(0, 0)) \cdot \vec{\varphi}'(0, 0)$$

$$\vec{\varphi}'(0, 0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow = \vec{F}'(0, 0, 0, 1) \cdot \vec{\varphi}'(0, 0)$$

$$= \begin{pmatrix} u & 0 & 0 & 2u - ve^{-u} + x & e^{-u} \\ \gamma - 1 & x + v & \frac{1}{\sqrt{}} & \gamma - \frac{u}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \Big|_{(0,0,0,1)} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ u_x(0,0) & u_y(0,0) \\ v_x(0,0) & v_y(0,0) \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ u_x(0,0) & u_y(0,0) \\ v_x(0,0) & v_y(0,0) \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} v_x - u_x & v_y - u_y \\ -1 + u_x & 1 + u_y \end{pmatrix} \Big|_{(x,y)^T = (0,0)}$$

Dann ist:

$$u_x(0,0) = 1 = v_x(0,0) \quad |$$

$$u_y(0,0) = -1 = v_y(0,0) \quad .$$

9

$$\exists \text{ sei } f(x, y, z) = (x + y - 2z - 1)^2 + (y - z)^2 \quad \left( \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \right).$$

Um die die Gleichung  $f(x, y, z) = 0$  nach  $x$  und  $y$  aufzulösen, kann der Satz über implizit definierte Funktionen nicht angewandt werden, da die Funktion  $f$  nicht die nötigen Voraussetzungen erfüllt.

Trotzdem ist eine globale Auflösung  $x = h_1(z)$ ,  $y = h_2(z)$  für  $z \in \mathbb{R}$  möglich.

a)  $\exists$  gilt  $f(1, 0, 0) = 0$ .

Die Gleichung  $f(x, y, z) = 0$  ist genau dann erfüllt, wenn

$$(x + y - 2z - 1 = 0 \quad \text{und} \quad y - z = 0$$

für  $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$  erfüllt ist.

Dies sind zwei Ebenengleichungen, und der Schnitt beider Ebenen bildet eine Gerade. Beide Ebenen haben den Punkt  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  gemeinsam. Daher muss nur noch der Richtungsvektor der Schnittgeraden bestimmt werden. Dieser ist gegeben durch

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Die Menge  $F = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 : f(x, y, z) = 0 \right\}$  ist daher gegeben durch

$$\left\{ \vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (\lambda \in \mathbb{R}) \right\}.$$

Setzt man  $\vec{h}(z) = \begin{pmatrix} z+1 \\ z \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} h_1(z) \\ h_2(z) \end{pmatrix}$ , so gilt

$$\vec{h}(0) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad f(h_1(z), h_2(z), z) = 0 \quad (z \in \mathbb{R}).$$

Des Weiteren gilt  $h'(0) = (1, 1)$ .

b)

