

7. Differenzierbare Funktionen in mehreren Variablen

7-1

7.1. Bemerkung: 1) Wir betrachten, für festes $n, m \in \mathbb{N}$, Funktionen

$$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

Diese ist stetig, falls

$$\forall x \in \mathbb{R}^n \quad \forall \varepsilon > 0 \quad \exists \delta > 0:$$

$$\|x - y\| < \delta \quad \Rightarrow \quad \|f(x) - f(y)\| < \varepsilon$$

oder äquivalent:

$$x_k \rightarrow x \text{ in } \mathbb{R}^n \quad \Rightarrow \quad f(x_k) \rightarrow f(x) \text{ in } \mathbb{R}^m$$

(vgl. 3.12)

2) Falls wir f koordinatenweise schreiben

$$f = (f_1, \dots, f_m) \quad \text{mit}$$

$$f_i: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \quad (i = 1, \dots, m)$$

so gilt likewise

$$f \text{ stetig} \Leftrightarrow f_i \text{ stetig} \quad \forall i = 1, \dots, m$$

(vgl. entsprechende Bemerkung 6.2. für Folgen)

3) Beachte aber: entsprechende Aussage für "Stetigkeit in jeder Variablen" stimmt nicht! (7)

7.2. Beispiel: Betrachte

$$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x, y) \mapsto f(x, y) = \begin{cases} \frac{2xy}{x^2 + y^2} & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Dann ist, für jedes feste $x_0 \in \mathbb{R}$ (auch für $x_0 = 0$), die Fkt

$$g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$y \mapsto g(y) = f(x_0, y) = \frac{2x_0 y}{x_0^2 + y^2}$$

stetig

Das gleiche gilt für jedes feste $y_0 \in \mathbb{R}$

für $h: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

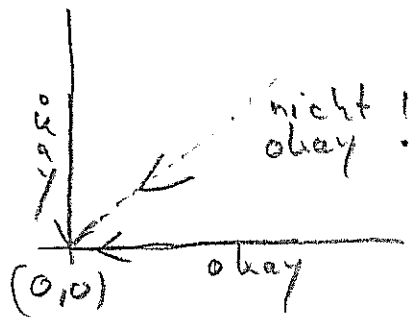
$$x \mapsto h(x) = f(x, y_0) = \frac{2x y_0}{x^2 + y_0^2}$$

aber: f ist nicht stetig bei $(0, 0)$

denn betrachte: $\left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}\right) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} (0,0)$ (7-1)

$$\text{aber: } f\left(\frac{1}{n}, \frac{1}{n}\right) = \frac{2 \cdot \frac{1}{n} \cdot \frac{1}{n}}{\left(\frac{1}{n}\right)^2 + \left(\frac{1}{n}\right)^2} = 1 \not\rightarrow 0$$

" $f(0,0)$



7.3. Motivation: Was ist die Ableitung

einer Fkt $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$

Welche Art von Objekt?

Betrachte bekannten Spezialfall $n=m=1$

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

$$f'(x) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h}$$

oder äquivalent

$$f(x+h) - f(x) = f'(x) \cdot h + r(h)$$

wobei der "Restterm" $r(h)$ klein ist
in dem Sinne

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{r(h)}{h} = 0$$

anders ausgedrückt, wir approximieren (7-1)
 $f(x+h) - f(x)$ durch eine lineare Fkt

$$h \mapsto f'(x) \cdot h$$

$$\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

Im allgemeinen Fall

$$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

wollen wir ebenso

$$f(x+h) - f(x) = A(h) + \underbrace{r(h)}_{\substack{\text{"klein"} \\ \text{für } h \rightarrow 0}}$$

durch eine lineare Fkt

$$h \mapsto A(h)$$

$$\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

approximieren.

Wir werden dann $f'(x) = A$

setzen (und f' mit Df bezeichnen)

7.4. Definition: Eine lineare Abbildung (7-5)
(Operator)

$$A: X \rightarrow Y$$

zwischen zwei \mathbb{K} -Vektorräumen X, Y ist eine
Abbildung mit

$$A(x+y) = A(x) + A(y) \quad \forall x, y \in X$$

$$A(\alpha x) = \alpha A(x) \quad \forall x \in X, \alpha \in \mathbb{K}$$

7.5. Bemerkungen: 1) Oft schreibt man
 Ax für $A(x)$, falls A linear

2) Lineare Operatoren auf endlich-dimensionalen
Vektorräumen (wie z.B. \mathbb{R}^n) sind Gegenstand
der linearen Algebra

3) Lineare Operatoren auf unendlich-dim.
Vektorräumen (wie z.B. $C[0,1]$) sind
Gegenstand der Funktionalanalysis

4) Beachte: A linear $\Rightarrow A(0) = 0$

5) Sei $X = \mathbb{R}^n$, $Y = \mathbb{R}^m$

e_1, \dots, e_n Basis von \mathbb{R}^n

f_1, \dots, f_m Basis von \mathbb{R}^m

Dann ist

$$A e_i = \sum_{j=1}^m a_{ji} f_j \quad (i = 1, \dots, n)$$

und A kann mit $m \times n$ - Matrix

$$(a_{ji})_{\substack{j=1, \dots, m \\ i=1, \dots, n}}$$

identifiziert werden. Dann

$A \cdot x \hat{=}$ Matrix \times Spalten - Multiplikation

7.6 Berechnungen: Mit $L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$

berechnen wir die Menge aller linearen Abbildungen $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$

Für $A_1, A_2 \in L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$, $d_1, d_2 \in \mathbb{R}$

definieren wir $d_1 A_1 + d_2 A_2 \in L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$

durch: $\forall x \in \mathbb{R}^n$

$$(d_1 A_1 + d_2 A_2)(x) = d_1 A_1(x) + d_2 A_2(x)$$

Für $A \in L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$ und $B \in L(\mathbb{R}^m, \mathbb{R}^p)$

definieren wir $BA \in L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^p)$ durch:

$$(BA)(x) = B(A(x)) \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$$

7.7. Bemerkungen: 1) Unter der Identifizierung ⁽⁷⁻¹⁾ mit Matrizen (für feste Wahl der Basen) entspricht dies Addition und Multiplikation von Matrizen.

2) $L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$ wird so ein (endlich-dimensionaler) Vektorraum.

Man kann auch Norm auf $L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$ einführen durch

$$\|A\| := \sup_{\substack{x \neq 0 \\ x \in \mathbb{R}^n}} \frac{\|Ax\|}{\|x\|} \quad (*)$$

Dann wird $L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$ zu einem Banachraum.

3) Man zeigt leicht:

$$\|A\| < \infty \quad \forall L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$$

Beachte: Aus (*) folgt

$$\|Ax\| \leq \|A\| \cdot \|x\| \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$$

somit aber: Falls $x_k \xrightarrow{k \rightarrow \infty} x$

$$\Rightarrow \|Ax_k - Ax\| = \|A(x_k - x)\| \leq \|A\| \underbrace{\|x_k - x\|}_{\rightarrow 0}$$

$$\Rightarrow Ax_k \rightarrow Ax$$

d.h.: jede lin. Abb. $A: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ist

$A \in L(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$ ist sogar glm stetig: (7-8)

Für $\varepsilon > 0$ setze $\delta := \frac{\varepsilon}{\|A\|}$ (betrachte $A \neq 0$)

Dann gilt für $\|x-y\| < \delta$:

$$\|Ax - Ay\| = \|A(x-y)\| \leq \|A\| \underbrace{\|x-y\|}_{< \frac{\varepsilon}{\|A\|}} < \varepsilon$$

4) Man kann alles auch auf lineare Abb.

$A: X \rightarrow Y$ zwischen beliebigen Vektorräumen verallgemeinern. Allerdings gilt dann $\|A\| < \infty$ nicht mehr unbedingt für alle $A \in L(X, Y)$; d.h.: lineare Abb. zwischen unendlich-dim. Vektorräumen sind nicht automatisch stetig.

7.8. Definition: Sei $U \subset \mathbb{R}^n$ offen und

$f: U \rightarrow \mathbb{R}^m$ Abbildung.

f heißt im Pkt $x \in U$ differenzierbar

(oder auch: total differenzierbar), falls es eine lineare Abb.

$$L: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

gibt und ein $\varepsilon > 0$, so dass

$$f(x+\xi) = f(x) + L(\xi) + \varphi(\xi)$$

für $\|\xi\| < \varepsilon$, und wobei

$$f: B(0, \epsilon) \rightarrow \mathbb{R}^m$$

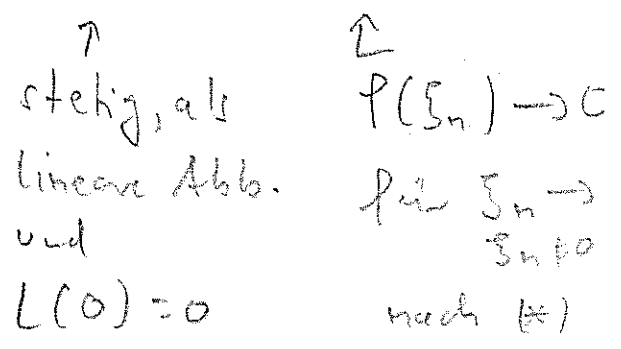
eine Fkt ist mit

$$\lim_{\substack{\xi \rightarrow 0 \\ \xi \neq 0}} \frac{f(\xi)}{\|\xi\|} = 0 \quad (*)$$

Wir bezeichnen L mit $Df(a)$ und nennen es die (totale) Ableitung von f im Pkt x .

7.9. Bemerkungen: 1) Falls f in x diffbar, so ist f in x stetig.

$$\text{denn: } f(x + \xi) = f(x) + L(\xi) + p(\xi)$$



2) Sei $f = A$ linear; dann

$$A(x + \xi) = Ax + A\xi + 0$$

↑	↑
$L(\xi)$	$p(\xi)$

d.h. A ist überall diffbar und

$$DA(x) = A \quad \forall x$$

3) Beachte auch: lineare Abb. L in 7.P. ¹⁷⁻¹
ist eindeutig bestimmt (falls sie existiert), d.h. $Df(x)$ ist wohldef.

4) Falls f in x diffbar, so ist f in alle Richtungen "partiell diffbar", d.h., für $\xi \in \mathbb{R}^n$ fest, und

$$\gamma_\xi(t) = x + t\xi \quad (t \in \mathbb{R}, |t| \text{ hinw. klein})$$

ist $f \circ \gamma_\xi(t)$ ^{in $t=0$} diffbar; denn (mit $\gamma_1 = \gamma_\xi$)

$$f(\gamma(t)) = f(\gamma(0)) + \underbrace{L(\gamma(t) - \gamma(0))}_{t \cdot L(\xi)} + o(\gamma(t) - \gamma(0))$$

$$\Rightarrow \frac{f(\gamma(t)) - f(\gamma(0))}{t} = L(\xi) + \underbrace{\frac{o(t\xi)}{t}}_{\rightarrow 0 \text{ für } t \rightarrow 0}$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} f(x + t\xi) \Big|_{t=0} = L\xi \quad \text{wobei } L = Df(x)$$

7.10. Definitionen: Seien f und u wie in 7.8. (7-1)

Wir schreiben $D_g f(x)$ für die Ableitung der Kurve $\gamma(t) = f(x + \xi t)$ in $t=0$

und $\frac{\partial f}{\partial x_i} = D_{e_i} f = D_{e_i} f$ für die Ableitung in Richtung $e_i = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \leftarrow i\text{-te Stelle}$

7.11. Bemerkung: 1) Bzgl der Standardbasis

$(e_i)_{i=1}^m$ bzw. $(e_i)_{i=1}^m$ von \mathbb{R}^n und \mathbb{R}^m ist

$Df(x)$ also als Matrix der partiellen Ableitungen

$$Df(x) = \left(\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \right)_{\substack{i=1, \dots, m \\ j=1, \dots, n}}$$

gegeben, wobei $f = (f_1, \dots, f_m)$ mit $f_i: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$

Beispiel: $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$(x, y) \mapsto (xy, x+y)$$

d. h. $f = (f_1, f_2)$ mit

$$f_1(x, y) = xy$$

$$f_2(x, y) = x+y$$

$$\Rightarrow Df(x, y) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y & x \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

2) Beachte: Existenz der totalen Ableitung $(7+1)$
ist stärker als Existenz aller partiellen
Ableitungen $\frac{\partial f_i}{\partial x_j}$

Beispiel: $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y) \mapsto \begin{cases} \frac{2xy}{x^2+y^2} & \text{für } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

(vgl. 7.2.)

Dann existieren $\frac{\partial f}{\partial x}$ und $\frac{\partial f}{\partial y}$ überall
(auch bei $(0, 0)$);

aber da f bei $(0, 0)$ nicht stetig ist, kann
es dort auch nicht differenzierbar sein!

7.12 Satz: Sei $U \subset \mathbb{R}^n$ offen und

$$f: U \rightarrow \mathbb{R} \quad (\text{d.h. } m = 1!)$$

eine Fkt., für die die partiellen Ableitungen

$$\frac{\partial f}{\partial x_i} \quad (1 \leq i \leq n) \text{ in } U \text{ existieren und}$$

stetig sind. Dann ist f in U differenzierbar.

Beweis: Sei $x \in U$ und wähle $\varepsilon > 0$ mit

$B(x, \varepsilon) \subset U$. Wir wollen zeigen:

$$f(x + \xi) = f(x) + L\xi + P(\xi)$$

$$\xi = \begin{pmatrix} \xi_1 \\ \vdots \\ \xi_n \end{pmatrix} = \xi_1 e_1 + \dots + \xi_n e_n$$

(7-1)

(mit $(e_i)_{i=1}^n$ Standardbasis von \mathbb{R}^n)

also

$$f(x+\xi) = f(x + \xi_1 e_1 + \dots + \xi_n e_n)$$

$$= f(x + \xi_1 e_1 + \dots + \xi_{n-1} e_{n-1}) + \xi_n \cdot \frac{\partial f}{\partial x_n}(y^{(n)})$$

Mittelwertatz

$$\text{für ein } y^{(n)} = x + \dots + \xi_{n-1} e_{n-1} + \theta_n \xi_n e_n$$

$$\text{wobei } 0 \leq \theta_n \leq 1$$

\vdots

$$= f(x) + \xi_1 \cdot \frac{\partial f}{\partial x_1}(y^{(1)}) + \dots + \xi_n \cdot \frac{\partial f}{\partial x_n}(y^{(n)})$$

$$\text{wobei } y^{(i)} = x + \dots + \xi_{i-1} e_{i-1} + \theta_i \xi_i e_i$$

$$\text{und } 0 \leq \theta_i \leq 1$$

$$= f(x) + A \xi + \underbrace{\sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial f}{\partial x_i}(y^{(i)}) - \frac{\partial f}{\partial x_i}(x) \right) \xi_i}_{=: \varphi(\xi)}$$

$$A = \left(\frac{\partial f}{\partial x_i}(x) \right)_{i=1}^n$$

$$=: \varphi(\xi)$$

für $\xi \rightarrow 0$ gilt: $y^{(i)} \rightarrow x \quad \forall i$,

$$\text{also: } \frac{\partial f}{\partial x_i}(y^{(i)}) \rightarrow \frac{\partial f}{\partial x_i}(x) \quad \forall i$$

1 2 3 4 5

$$\Rightarrow \frac{|P(\xi)|}{\|\xi\|} \leq \sum_{i=1}^n \underbrace{\left| \frac{\partial P}{\partial x_i}(\xi^{(1)}) - \frac{\partial P}{\partial x_i}(x) \right|}_{\rightarrow 0} \cdot \underbrace{\frac{|\xi_i|}{\|\xi\|}}_{\leq 1} \quad (7-1)$$

$$\Rightarrow \frac{P(\xi)}{\|\xi\|} \rightarrow 0 \quad \text{für } \xi \rightarrow 0, \xi \neq 0 \quad \square$$

7.13. Korollar: Sei $f: U \rightarrow \mathbb{R}$ stetig partiell diffbar. Dann ist f stetig.

Beweis: stetig partiell diffbar

\Rightarrow diffbar

\Rightarrow stetig □

7.14. Berechnung: $\mathbb{R}^n \supset U \xrightarrow{f} \mathbb{R}$ heißt

k -mal stetig partiell diffbar, falls alle partiellen Ableitungen der Form

$D_{i_1} \dots D_{i_k} f$

existieren und stetig sind.

7.15. Satz: Sei $f: U \rightarrow \mathbb{R}$ k -mal stetig diffbar. Dann ist

$$D_i D_j f = D_j D_i f \quad \forall i, j = 1, \dots, n$$

7.16. Beispiel: $f(x, y) = x e^{xy}$

17-15

$$\Rightarrow \frac{\partial f}{\partial x} = e^{xy} + xy e^{xy}$$

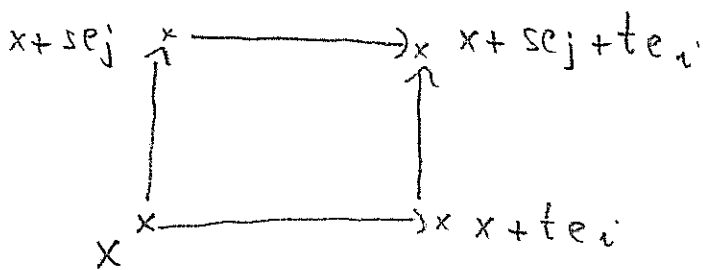
$$\frac{\partial f}{\partial y} = x^2 e^{xy}$$

$$\Rightarrow \frac{\partial^2}{\partial y \partial x} f = x e^{xy} + x e^{xy} + xy x e^{xy}$$

$$\frac{\partial^2}{\partial x \partial y} f = 2x e^{xy} + x^2 y e^{xy}$$

$$\text{also } \frac{\partial^2}{\partial y \partial x} f = \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} f$$

Beweis von 7.15:



Betrachte

$$(*) = [f(x + t e_i + s e_j) - f(x + t e_i)] - [f(x + s e_j) - f(x)]$$

$$\text{Setze } g(t) := f(x + t e_i + s e_j) - f(x + t e_i)$$

$$\Rightarrow (*) = g(t) - g(0)$$

$$\stackrel{\text{MWS}}{=} t \cdot g'(\theta) \quad \text{für } 0 < \theta < t$$

$$g'(\theta) = \underbrace{\frac{\partial f}{\partial x_i}(x + \theta e_i + s e_j) - \frac{\partial f}{\partial x_i}(x + \theta e_i)}_{=: h(s)} \quad |7-11$$

$$= h(s) - h(0)$$

$$\stackrel{\text{MWS}}{=} s h'(\tilde{\theta}) \quad \text{für } 0 < \tilde{\theta} < s$$

$$h'(\tilde{\theta}) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(x + \tilde{\theta} e_i + \tilde{\theta} e_j)$$

$$\text{also: } (*) = s \cdot t \cdot \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(x + \theta e_i + \tilde{\theta} e_j)$$

analoge Rechnung mit Rollen von s, t vertauscht

$$\Rightarrow (*) = s \cdot t \cdot \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(x + \eta e_j + \tilde{\eta} e_i)$$

$$\text{für } 0 < \eta < s$$

$$0 < \tilde{\eta} < t$$

$$\text{also: } \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(x + \theta e_i + \tilde{\theta} e_j) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(x + \eta e_j + \tilde{\eta} e_i)$$

$$s, t \rightarrow 0 \Rightarrow \theta, \tilde{\theta} \rightarrow 0 \Rightarrow x + \theta e_i + \tilde{\theta} e_j \rightarrow x$$

$$\eta, \tilde{\eta} \rightarrow 0 \Rightarrow x + \eta e_j + \tilde{\eta} e_i \rightarrow x$$

$$\text{Stetigkeit} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(x) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(x)$$

7.17. Bemerkung: Beachte: Eine Fkt

(7-16)

$$\mathbb{R}^n \supset U \xrightarrow{f} \mathbb{R}^m$$

ist stetig bzw. diffbar genau dann,
wenn alle Komponentenfunktionen $f_i: U \rightarrow \mathbb{R}$
($i = 1, \dots, m$) (d.h. $f = (f_1, \dots, f_m)$)
stetig bzw. diffbar sind.

Daher gelten die Aussagen von 7.12, 7.13
und 7.15 auch für Fkten mit Werten
in \mathbb{R}^m .

7.18. Berechnung: 1) Falls $\mathbb{R}^n \supset U \xrightarrow{f} \mathbb{R}^m$
diffbar ist, so berechnen wir

$$Df(x) = \left(\frac{\partial f_i}{\partial x_j} \right)_{\substack{i=1, \dots, m \\ j=1, \dots, n}}$$

als Functional-, Jacobi- oder
Differentialmatrix.

2) Im Fall $m = 1$, d.h. $f: U \rightarrow \mathbb{R}$,

ist die Ableitung $\left(\frac{\partial f}{\partial x_j} \right)_{j=1, \dots, n}$ eine
 $1 \times n$ -Matrix und wird mit grad f bezeichnet

$$\text{grad } f(x) = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}(x), \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n}(x) \right)$$

7.19. Bemerkung: 1) Für $f: U \rightarrow \mathbb{R}$

(7.1)

definiert $\text{grad } f$ ein Vektorfeld, d. h.

$\text{grad } f$ ist vektorwertige Fkt

2) Für Richtungsableitungen gilt in dem

Fall:

$$D_{\xi} f = Df \cdot \xi$$

$$= \text{grad } f \cdot \xi$$

$$\begin{array}{cc} \uparrow & \uparrow \\ 1 \times n & n \times 1 \end{array}$$

$$= \sum_{i=1}^n (\text{grad } f)_i \cdot \xi_i$$

$$= \langle \text{grad } f, \xi \rangle$$

Insbesondere gilt dann (nach Cauchy-Schwarz)

$$\|D_{\xi} f\| = |\langle \text{grad } f, \xi \rangle|$$

$$\leq \|\text{grad } f\| \cdot \|\xi\|$$

und " $=$ " (d. h. maximale Ableitung
bei fester Länge von ξ)

genuß dann, wenn ξ in Richtung von
 $\text{grad } f$ zeigt.

7.20. Satz (Kettenregel): Betrachte (7-15)

$$\begin{array}{ccc} U & \xrightarrow{g} & V & \xrightarrow{f} & \mathbb{R}^k \\ n & & n & & \\ \mathbb{R}^m & & \mathbb{R}^m & & \end{array}$$

Sei g diffbar in $x \in U$ und f diffbar in $g(x) \in V$. Dann ist $f \circ g: U \rightarrow \mathbb{R}^k$ diffbar in x und es gilt

$$D(f \circ g)(x) = Df(g(x)) \cdot Dg(x)$$



Komposition von linearen Abb.
≙ Matrizenmultiplikation

Beweis: Da g in x diffbar, gilt:

$$g(x+\xi) = g(x) + Dg(x) \cdot \xi + \varphi(\xi)$$

Da f in $g(x)$ diffbar, gilt:

$$f \circ g(x+\xi) = f(g(x+\xi))$$

$$= f(g(x) + Dg(x) \cdot \xi + \varphi(\xi))$$

$$\begin{aligned} &= f(g(x)) + Df(g(x)) \cdot (Dg(x) \cdot \xi + \varphi(\xi)) \\ &\quad + \psi(Dg(x) \cdot \xi + \varphi(\xi)) \end{aligned}$$

$$= f(g(x)) + Df(g(x)) \cdot Dg(x) \cdot \xi + Df(g(x)) \cdot P(\xi) + \psi(Dg(x) \cdot \xi + P(\xi))$$

Restterme sind "klein", da:

$$\frac{Df(g(x)) \cdot P(\xi)}{\|\xi\|} = Df(g(x)) \underbrace{\left(\frac{P(\xi)}{\|\xi\|} \right)}_{\rightarrow 0 \text{ für } \xi \rightarrow 0} \rightarrow 0$$

$$\frac{\psi(Dg(x) \cdot \xi + P(\xi))}{\|\xi\|} = \frac{\psi(\dots)}{\|Dg(x)\xi + P(\xi)\|} \cdot \frac{\|Dg(x)\xi + P(\xi)\|}{\|\xi\|}$$

$\rightarrow 0$, da $Dg(x) \cdot \xi + P(\xi) \rightarrow 0$

$$? \quad \|Dg(x) \cdot \xi + P(\xi)\| \leq \|Dg(x) \cdot \xi\| + \|P(\xi)\|$$

$$\leq \|Dg(x)\| \cdot \|\xi\| \quad (\text{vgl. 2.2})$$

$$\Rightarrow \frac{\|Dg(x) \cdot \xi + P(\xi)\|}{\|\xi\|} \leq \|Dg(x)\| + \frac{\|P(\xi)\|}{\|\xi\|}$$

\uparrow
 konstant $\rightarrow 0$

\Rightarrow ? ist beschränkt, also

$$\frac{\psi(Dg(x) \cdot \xi + P(\xi))}{\|\xi\|} \rightarrow 0 \quad \text{für } \xi \rightarrow 0$$

also: $f \circ g$ diffbar in x sind

$$D(f \circ g)(x) = Df(g(x)) \cdot Dg(x) \quad \square$$

7.21. Beispiel: 1) $\mathbb{R} \xrightarrow{P} \mathbb{R}^n \xrightarrow{f} \mathbb{R}$

wobei P, f diffbar

Dann

$$Df = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n} \right) \quad 1 \times n \text{-Matrix}$$

$$DP = \begin{pmatrix} P'_1 \\ \vdots \\ P'_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial P_1}{\partial t} \\ \vdots \\ \frac{\partial P_n}{\partial t} \end{pmatrix} \quad n \times 1 \text{-Matrix}$$

also:

$$\begin{aligned} (f \circ P)'(t) &= Df(P(t)) \cdot DP(t) \\ &= \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(P(t)) \cdot \frac{\partial P_i}{\partial t}(t) \end{aligned}$$

andere Schreibweise: $f(x_1, \dots, x_n), x_i = x_i(t)$

$$\Rightarrow \frac{df}{dt} = \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot \frac{dx_i}{dt}$$

$$2) f(x, y) = x^2 + y^2$$

(7-2)

$$p(t) = (\sin t, \cos t)$$

$$\begin{aligned} \text{[d.h.: } f \circ p(t) &= f(\sin t, \cos t) \\ &= \sin^2 t + \cos^2 t = 1 \text{]} \end{aligned}$$

dann

$$\begin{aligned} f'(t) &= \frac{\partial f}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial t} \\ &= 2x \cdot \cos t + 2y \cdot (-\sin t) \\ &\quad \begin{array}{c} \uparrow \\ \sin t \end{array} \quad \begin{array}{c} \downarrow \\ \uparrow \\ \cos t \end{array} \\ &= 0 \end{aligned}$$