

EXTREMALAUFGABEN IN HÖHEREN DIMENSIONEN

\mathcal{G} CTR": $f: \mathcal{G} \rightarrow \mathbb{R}$ diff'bar

$\underline{x}_0 \in \mathcal{G}$ heißt lokales Minimum

$\Leftrightarrow \exists U(\underline{x}_0) \subset \mathcal{G}$ Umgebung um \underline{x}_0 :

$$f(\underline{x}_0) \leq f(\underline{x}) \quad \forall \underline{x} \in U(\underline{x}_0)$$

... lokales Maximum

$\Leftrightarrow \exists U(\underline{x}_0) \subset \mathcal{G}$ Umgebung um \underline{x}_0 :

$$f(\underline{x}_0) \geq f(\underline{x}) \quad \forall \underline{x} \in U(\underline{x}_0)$$

betr.: $F(t) = f(x_{0,1}, \dots, x_{0,i-1}, t, x_{0,i+1}, \dots, x_{0,n})$

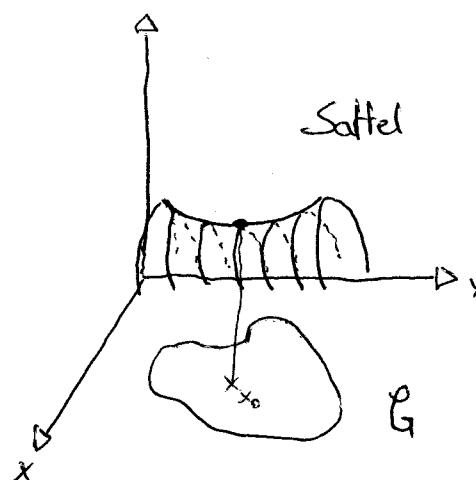
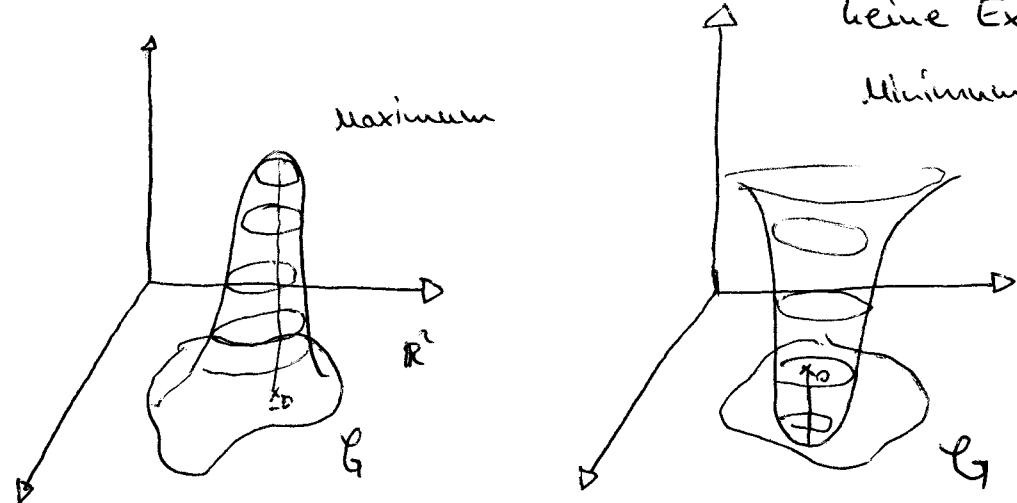
bes. Max., ad. Min. bei $t = x_{0,i}$:

$$\forall i=1, \dots, n \quad 0 = \frac{d}{dt} F(t) = \frac{\partial f}{\partial x_i}(\underline{x}_0) \Rightarrow \nabla f(\underline{x}_0) = 0$$

Notwendiges Kriterium für Extremalstellen: $\nabla f(\underline{x}_0) = 0$

nicht hinreichend: 1D: $f(x) = x^3$ $f'(0) = 0$ aber 0 ist

keine Extremalstelle.



Nach geeigneter Rotation der Koordinaten gilt in einem Sattelpunkt:

$$f(x, y_0) \leq f(x_0, y_0) \leq f(x_0, y)$$

für x nahe x_0 und y nahe y_0

Hinreichende Bedingungen in 2D:

Sei $f: G \rightarrow \mathbb{R}$ mit $\nabla f(x_0) = 0$ für ein $x_0 \in G$
 $G \subset \mathbb{R}^2$ ($2x$ stetig diff'bar)

betr. Taylorentwicklung um x_0 :

$$f(\underline{x}_0 + \underline{h}) = f(\underline{x}_0) + \nabla f(\underline{x}_0) \cdot \underline{h} + R_2(\underline{x}_0, \underline{h}) \quad (*)$$

$$R_2(\underline{x}_0, \underline{h}) = \frac{1}{2} (\underline{h} \cdot \nabla)^2 f \left(\underbrace{\underline{x}_0 + \tau \cdot \underline{h}}_{\tilde{\underline{x}}} \right) \text{ für ein } \tau \in (0, 1)$$

$$\begin{aligned} (\underline{h} \cdot \nabla)^2 f(\tilde{\underline{x}}) &= h_x^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(\tilde{\underline{x}}) + 2h_x h_z \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(\tilde{\underline{x}}) + h_z^2 \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(\tilde{\underline{x}}) \\ &= \begin{pmatrix} h_x \\ h_z \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} f_{xx}(\tilde{\underline{x}}) & f_{xy}(\tilde{\underline{x}}) \\ f_{yx}(\tilde{\underline{x}}) & f_{yy}(\tilde{\underline{x}}) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} h_x \\ h_z \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$= \underline{h} \cdot H(\tilde{\underline{x}}) \underline{h}$$

$\underbrace{\quad}_{\text{Hesse Matrix SYMETRISCH!}}$

setze $\underline{h} = \underline{x} - \underline{x}_0$; erhalte aus $(*)$

$$\begin{aligned} f(\underline{x}) - f(\underline{x}_0) &= \frac{1}{2} (\underline{x} - \underline{x}_0) \cdot H(\tilde{\underline{x}}) (\underline{x} - \underline{x}_0) \\ &\approx \frac{1}{2} (\underline{x} - \underline{x}_0) \cdot H(\underline{x}_0) (\underline{x} - \underline{x}_0) \end{aligned}$$

$\begin{cases} \underline{x}_0 \text{ Maximalstelle, falls } < 0 \\ \quad \underline{x} \text{ nahe } \underline{x}_0 \\ \underline{x}_0 \text{ Minimalstelle, falls } > 0 \\ \quad \underline{x} \text{ nahe } \underline{x}_0 \end{cases}$

$\begin{cases} 1) \lambda_1, \lambda_2 \geq 0 & \text{Maximalstelle} \\ 2) \lambda_1, \lambda_2 > 0 & \text{Minimalstelle} \\ 3) \lambda_1 > 0, \lambda_2 < 0 & \text{Sattelpunkte} \end{cases}$

$H(\underline{x}_0)$ SYMETRISCH

$\Rightarrow \exists 2$ reelle Eigenwerte λ_1, λ_2

$$\lambda_1 \cdot \lambda_2 = \det(H(\underline{x}_0)) = f_{xx}(\underline{x}_0) f_{yy}(\underline{x}_0) - f_{xy}^2(\underline{x}_0)$$

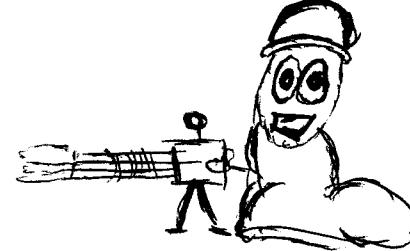
$E = D(\underline{x}_0)$ Skript

positiv \Rightarrow Min. oder Max.

negativ \Rightarrow ~~Mittel~~ Sattel

$$2x_1 + 2x_2 \rightarrow \text{optimal value } H(x_0) = f_{xx}(x_0) + f_{yy}(x_0)$$

positiv \Rightarrow Min
negativ \Rightarrow Max



BEISPIEL:

$$f(x, y) = (\lambda - x^2) \left(\lambda + \frac{1}{4}(y - \lambda)^2 \right)$$

$$\nabla f(x,y) = \begin{pmatrix} -2x & (x + \frac{1}{4}(y-x)^2) \\ (x-x^2) & \frac{1}{2}(y-x) \end{pmatrix}$$

Sei $(x_0, y_0) = (0, \lambda)$; dann gilt $\nabla f(0, \lambda) = 0$

berechne $H(x_0, y_0)$

$$H(x_0, y_0) = \begin{pmatrix} -2 - \frac{\lambda}{2}(y-\lambda)^2 & -2x \cdot \frac{\lambda}{2}(y-\lambda) \\ -2x \cdot \frac{\lambda}{2}(y-\lambda) & \frac{1}{2}(\lambda - x^2) \end{pmatrix}$$

$$H(0, \lambda) = \begin{pmatrix} -2 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix} \Rightarrow \text{SATTEL}$$

EXTREMALPROBLEME MIT WEGENBEDINGUNGEN

$G \subset \mathbb{R}^n$ gebiet;

$$f: G \longrightarrow \mathbb{R}$$

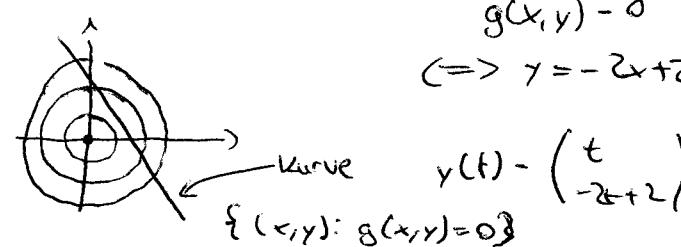
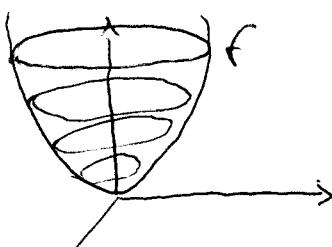
$$g: G \longrightarrow \mathbb{P}$$

Problem: Characteristics

$$f(x_0) \leq f(x) \quad \forall x \in G : g(x) = 0$$

Geometrisches Problem

$$\text{Bsp: } f(x,y) = x^2 + y^2; \quad g(x,y) = y + 2x - 2$$



$$F(t) = f(y(t)) = t^2 + (2t+2)^2 \quad \text{zu minimieren}$$

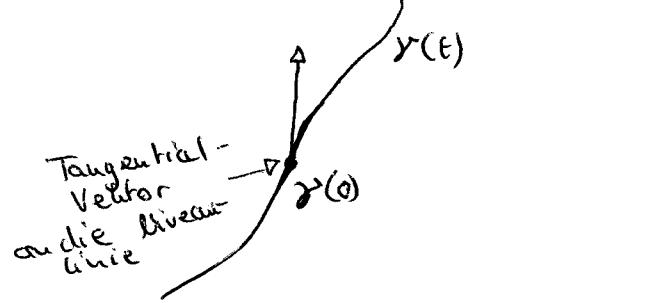
Gibt es eine Methode, die ohne explizite Kenntnis von y auskommt?

betr.: $F(t) := f(y(t))$

Solche "Kurven" y existieren
(ideal falls $\nabla g(x_0) \neq 0$)

$$\begin{aligned} 0 &= \frac{d}{dt} \left| \begin{array}{l} F(t) = \nabla f(y(t)) \cdot y'(t) \\ t=0 = \nabla f(x_0) \cdot y'(0) \end{array} \right. \end{aligned}$$

$$\{(x,y) | g(x,y) = 0\}$$



$\Rightarrow \nabla f(x_0)$ ist normal zur Niveaulinie von ~~$\nabla g(x_0)$~~ $\{g=0\}$

aber: $\nabla g(x_0)$ ist " zur " $\{g=0\}$

$$\Rightarrow \boxed{\nabla f(x_0) = \lambda \nabla g(x_0)} \quad \text{für ein } \lambda \in \mathbb{R}$$

Lagrange Multiplikator

Was heißt das in unserem Beispiel?

$$f(x,y) = x^2 + y^2; \quad g(x,y) = y + 2x - 2$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \begin{cases} 2x = \lambda \\ 2y = \lambda \\ y + 2x - 2 = 0 \end{cases} \end{aligned} \quad \begin{aligned} x &= \frac{4}{5} \\ y &= \frac{2}{5} \\ \lambda &= \frac{4}{5} \end{aligned}$$

"INTERESANTES" BEISPIEL:

$A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ symmetrisch

$$f(\underline{x}) = \underline{x} \cdot (A \cdot \underline{x})$$

$$\nabla f(\underline{x}) = 2 A \underline{x}$$

$$\left(\begin{array}{l} \text{vgl. } f(x) = ax^2 \\ f'(x) = 2ax \end{array} \right)$$

$$g(\underline{x}) = \|\underline{x}\|^2 = (\underline{x} \cdot (1 \cdot \underline{x}))$$

$$\nabla g(\underline{x}) = 2\underline{x}$$

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} f(x,y) &= x^2 a_{11} + 2xy a_{12} + y^2 a_{22} \\ \nabla f(x,y) &= 2 \begin{pmatrix} a_{11}x + a_{12}y \\ a_{21}x + a_{22}y \end{pmatrix} \\ &= 2 A \underline{x} \end{aligned}$$

$f(\underline{x}) \rightarrow \min.$ unter der NB: $g(\underline{x}) = l$

Lagrange Multiplikator Regel: $\nabla f(\underline{x}_0) = \lambda \nabla g(\underline{x}_0)$ für ein $\lambda \in \mathbb{R}$

$$\Delta \quad \lambda A \underline{x} = \lambda \nabla \underline{x}$$

$$\Leftrightarrow A \underline{x} = \nabla \underline{x}$$