

## Serie 5

1. Die Polarkoordinaten auf  $\mathbb{R}^2$  sind durch die Abbildung

$$P : (0, \infty) \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad P(r, \phi) := \begin{pmatrix} r \cos(\phi) \\ r \sin(\phi) \end{pmatrix}$$

definiert.

- (a) Zeige, dass  $P$  stetig differenzierbar ist und berechne die Ableitung  $dP$ .  
 (b) Sei  $f : \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\} \rightarrow \mathbb{R}$  eine differenzierbare Funktion und definiere  $g(r, \phi) := f(P(r, \phi))$ .  
 Zeige, dass

$$\begin{aligned} \partial_x f(P(r, \phi)) &= \partial_r g(r, \phi) \cos(\phi) - \frac{1}{r} \sin(\phi) \partial_\phi g(r, \phi) \\ \partial_y f(P(r, \phi)) &= \partial_r g(r, \phi) \sin(\phi) + \frac{1}{r} \cos(\phi) \partial_\phi g(r, \phi). \end{aligned}$$

gilt und schliesse hieraus

$$\nabla f(P(r, \phi)) = \partial_r g(r, \phi) \begin{pmatrix} \cos(\phi) \\ \sin(\phi) \end{pmatrix} + \frac{1}{r} \partial_\phi g(r, \phi) \begin{pmatrix} -\sin(\phi) \\ \cos(\phi) \end{pmatrix}.$$

**Hinweis:** Benutze die Kettenregel.

- (c) Berechne den Gradienten der Funktion

$$f : \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\} \rightarrow \mathbb{R}, \quad f(x, y) := \log(\sqrt{x^2 + y^2}).$$

**Hinweis:** In Polarkoordinaten ist  $f$  durch die Funktion  $g(r, \phi) = \log(r)$  gegeben.

2. Wir betrachten die Abbildungen

$$\alpha : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad (x, y) \mapsto \begin{pmatrix} x^2 + e^y \\ x + y \\ y \end{pmatrix}$$

und

$$\beta : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad (u, v, w) \mapsto \begin{pmatrix} uv \\ w \end{pmatrix}.$$

Sei  $\gamma = \beta \circ \alpha$ . Berechne die Jacobi-Matrizen von  $\alpha$ ,  $\beta$  und  $\gamma$ .

3. Untersuche die folgenden Funktionen auf kritische Punkte und Extrema.

- (a)  $f(x, y) = x^3 + y^3 + 3xy$ .  
 (b)  $f(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 + 2xyz$ .  
 (c)  $f(x, y) = (x - 1)e^{-(x^2 + y^2)}$   
 (d)  $f(x, y) = (y - x^2)(y - 2x^2)$

4. Sei  $f: V_1 \times \dots \times V_n \rightarrow W$  multilinear. Dann ist  $f$  differenzierbar und

$$df(a_1, \dots, a_n)(h_1 + \dots + h_n) = f(h_1, a_2, \dots, a_n) + f(a_1, h_2, a_3, \dots, a_n) + \dots + f(a_1, \dots, a_{n-1}, h_n)$$

- (a) Berechne die Ableitung des Kreuzproduktes  $\mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ .
- (b) Berechne die Ableitung des Matrizenproduktes  $\mathbb{R}^{(p \times q)} \times \mathbb{R}^{(q \times r)} \rightarrow \mathbb{R}^{(p \times r)}$ .
- (c) Zeige, dass die Determinantenfunktion

$$f: \mathbb{R}^{n \times n} \rightarrow \mathbb{R}, \quad f(A) := \det(A)$$

stetig differenzierbar ist und

$$df(A): \mathbb{R}^{n \times n} \rightarrow \mathbb{R}^{n \times n}, \quad df(A)B = \text{tr}(\text{adj}(A)B), \quad (1)$$

wobei  $\text{adj}(A)$  die sogenannte Adjunkte zu  $A$  ist mit Einträgen

$$(\text{adj}(A))_{ji} = (-1)^{i+j} \det(A_{ij})$$

und  $A_{ij}$  aus  $A$  durch Weglassen der  $i$ -ten Zeile und  $j$ -ten Spalte gewonnen wird.

Sofern  $\det(A) \neq 0$ , so gilt nach der Cramerschen Regel

$$A^{-1} = \text{adj}(A) / \det(A),$$

so, dass man (1) auch schreiben kann als

$$df(A)B = \text{tr}(A^{-1}B) \det(A).$$

**Hinweis:** Betrachte  $\det(A)$  als multilineare Funktion in den Zeilen (oder Spalten) von  $A$ .

5. Es bezeichne  $\|\cdot\|$  die euklidische Norm auf  $\mathbb{R}^n$ . Wie oft sind die folgenden Funktionen differenzierbar? (Welche der Funktionen in (a) - (c) sind konvex?)

(a)  $f_1: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, f_1(x) := \|x\|.$

(b)  $f_2: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, f_2(x) := \|x\|^2.$

(c)  $f_3: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, f_3(x, y) := \begin{cases} xy \sin\left(\frac{1}{xy}\right) & xy \neq 0 \\ 0 & xy = 0 \end{cases}.$

(d)  $f_4: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n, f_4(x) := \begin{cases} x \log(\|x\|) & x \neq 0 \\ 0 & x = 0 \end{cases}.$

**Abgabe:** in der Woche vom 26. März 2018, in der Übungsstunde oder in den Fächern im HG F 28