

Analysis III
TUHH
VL 4, 10. November 2016

Funktionen auf \mathbb{R}^n , Taylorformel

Michael Hinze

Vorbereitungen für die Taylorformel; $f: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}$ sei hinreichend
oft diffbar.

i) $\frac{\partial^k}{\partial x_{i_1} \dots \partial x_{i_k}} f(x) = f_{x_{i_1} \dots x_{i_k}}(x)$

ii) $\nabla := \left[\frac{\partial}{\partial x_1}, \frac{\partial}{\partial x_2}, \dots, \frac{\partial}{\partial x_n} \right]^T$ Nabla Operator (Differentialoperator)

iii) $h \in \mathbb{R}^n$, $h = [h_1, \dots, h_n]^T$. Dann

a) $h \cdot \nabla := \sum_{i=1}^n h_i \frac{\partial}{\partial x_i}$

b) $m \in \mathbb{N}$

$(h \cdot \nabla)^m := \underbrace{\sum_{i_1=1}^n \dots \sum_{i_m=1}^n h_{i_1} h_{i_2} \dots h_{i_m}}_{n^m \text{ Summanden}} \frac{\partial^m}{\partial x_{i_1} \partial x_{i_2} \dots \partial x_{i_m}}$

iv) $[a, a+th] := \{x \in \mathbb{R}^n; x = a+th, t \in [0,1]\}$ Verbindungsstrecke
zwischen a und $b := a+h$.

Ziel: Verallgemeinerung der Taylorformel auf Funktionen $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$

schg

Wir wissen: $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ $(n+1)$ -mal diffbar. Dann

$$g(t) = g(t_0) + g'(t_0)(t-t_0) + \frac{1}{2} g''(t_0)(t-t_0)^2 + \dots + \frac{1}{n!} g^{(n)}(t_0)(t-t_0)^n + \underbrace{\frac{1}{(n+1)!} g^{(n+1)}(\xi)(t-t_0)^{n+1}}_{\text{Lagrangeform}} \text{ mit } \xi \in (t_0, t)$$

$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$; $f(a+h) = f(x) = f(a) + f'(a)h + \dots ?$

Setze für $t \in [0,1]$: $g(t) := f(a+th)$. Dann $g: [0,1] \rightarrow \mathbb{R}$

Si f $(n+1)$ -mal diffbar. Dann wegen Kettenregel auch g $(n+1)$ -mal diffbar, weil $g = f \circ z$ mit $z(t) := a+th$, $z'(t) = h$

Taylorformel für g ist gültig:

$$g(t) = g(0) + g'(0)t + \frac{1}{2} g''(0)t^2 + \dots + \frac{1}{n!} g^{(n)}(0)t^n + \frac{1}{(n+1)!} g^{(n+1)}(\xi)t^{n+1}$$

mit $\xi \in (0,1)$

$t=1$: $g(1) = f(a+h)$, $t=0$: $g(0) = f(a)$. Damit

$$f(a+h) = g(1) = \underbrace{g(0)}_{f(a)} + \underbrace{g'(0)}_{(h \cdot \nabla) f(a)} + \frac{1}{2} \underbrace{g''(0)}_{\frac{1}{2} (h \cdot \nabla)^2 f(a)} + \dots + \frac{1}{n!} \underbrace{g^{(n)}(0)}_{\frac{1}{n!} (h \cdot \nabla)^n f(a)} + \frac{1}{(n+1)!} \underbrace{g^{(n+1)}(\xi)}_{\frac{1}{(n+1)!} (h \cdot \nabla)^{n+1} f(a)}$$

$g'(0) = f'(a+th)h \Big|_{t=0} = f'(a)h = (h \cdot \nabla) f(a) \leftarrow f(a+\xi h)$

$g''(0) = D^2 f(a+th)h h \Big|_{t=0} = D^2 f(a)h h = (h \cdot \nabla)^2 f(a) \leftarrow \nabla f(a) \cdot h$

\vdots
 $g^{(n)}(0) = (h \cdot \nabla)^n f(a) \leftarrow h^{\pm} \text{Hess} f(a) h$

Taylorformel im \mathbb{R}^n : Sei $f: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}$ $(k+1)$ -mal stetig diffbar,
 $[a, a+h] \subset D$. Dann gilt

$$f(a+h) = \sum_{j=0}^k \frac{1}{j!} (h \cdot \nabla)^j f(a) + \int_0^1 \frac{(1-s)^k}{k!} (h \cdot \nabla)^{k+1} f(a+sh) ds$$

Integral
Darstellb.
Restglied

lineares Modell von f bei a

Wichtig: Spezialfälle

$k=1$: $f(a+h) = f(a) + \nabla f(a)^t h + \frac{1}{2} h^t \text{Hess} f(a+sh) h$

$k=2$: $f(a+h) = f(a) + \nabla f(a)^t h + \frac{1}{2} h^t \text{Hess} f(a) h + \frac{1}{6} (h \cdot \nabla)^3 f(a+sh)$

quadratisches Modell von f bei a

$f(a+sh), s \in (0,1)$

Folgerung: $T_k f(a) := \sum_{j=0}^k \frac{1}{j!} (h \cdot \nabla)^j f(a)$ k -tes Taylorpolynom von f bei a

1) Wie gut approximiert $T_k f$ die Funktion f bei a

$$|f(a+h) - T_k f(a)| = \left| \frac{1}{(k+1)!} (h \cdot \nabla)^{k+1} f(a+sh) \right|$$

$$\leq \frac{\|h\|^{k+1}}{(k+1)!} \sup_{0 \leq s \leq 1} \sum_{i_1=1}^n \dots \sum_{i_{k+1}=1}^n \left| \frac{\partial^{k+1} f}{\partial x_{i_1} \dots \partial x_{i_{k+1}}} (a+sh) \right|$$

D.h. das einfache Modell $T_k f$ ist zertifiziert, wenn ich dessen Fehler qualitativ kontrollieren kann!

2) Mittelwertsatz für $f: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}$

$$f(a+h) - f(a) = (h \cdot \nabla) f(a+sh) \quad \text{mit } s \in (0,1),$$

dem mit $g(t) := f(a+th)$ gilt für f stetig diffbar

$$f(a+th) = g(1) = g(0) + g'(\xi) = f(a) + (h \cdot \nabla) f(a+\xi h)$$

$$f(a+th) - f(a) = \nabla f(a+\xi h)^t h \quad \text{mit } \xi \in (0,1)$$

$$\Rightarrow |f(a+th) - f(a)| \leq \|h\|_\infty \sup_{0 \leq \xi \leq 1} |\nabla f(a+\xi h)| \rightarrow 0 \quad (h \rightarrow 0)$$

3) $\nabla f(a)$ zeigt bei a in Richtung des steilsten Anstiegs von f , denn es gilt

$$\begin{aligned} f(a+th) - f(a) &= g(t) - g(0) = g'(\xi) t \quad \text{mit } \xi \in (0,t) \\ &= t (h \cdot \nabla) f(a+\xi h) = t \nabla f(a+\xi h)^t h \\ &= t |\nabla f(a+\xi h)| \|h\| \cos \angle (\nabla f(a+\xi h), h) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \|h\| &= t |\nabla f(a+\xi h)| \cos \angle (\nabla f(a+\xi h), h) \\ &= t |\nabla f(a+\xi h)| \cos \angle (\nabla f(a+\xi h), h) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \frac{f(a+th) - f(a)}{t} = |\nabla f(a+\xi h)| \cos \angle (\nabla f(a+\xi h), h)$$

$$t \rightarrow 0 : a+\xi h \rightarrow a, \quad \text{wobei } \xi \in (0,t)$$

Damit Änderung von f in Richtung maximal, falls

$$\cos \angle (\nabla f(a), h) = 1, \quad \text{also } \nabla f(a) \parallel h, \quad \text{also } h = \frac{\nabla f(a)}{\|\nabla f(a)\|}$$

Charakterisierung von Maximal- und Minimalstellen

Sei $f: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}$ hinreichend oft stetig partiell diffbar.

Extremalstelle

$x_0 \in D$ heißt lokale Minimal- (Maximal-) Stelle von f , falls

$$f(x) \underset{(\Rightarrow)}{\leq} f(x_0) \quad \forall x \in K_r(x_0) = \{x \in \mathbb{R}^n; |x - x_0| < r\}$$

Notwendige Bedingungen für Extremalstellen

i) f partiell diffbar und $x_0 \in D$ Extremalstelle. Dann gilt

$$\nabla f(x_0) = 0,$$

d.h. sämtliche partiellen Ableitungen von f verschwinden in x_0

ii) Sei f zweimal stetig partiell diffbar bei x_0 und bei x_0 liege lokales

$\left\{ \begin{array}{l} \text{Minimum} \\ \text{Maximum} \end{array} \right\}$ vor. Dann ist $\text{Hess } f(x_0) \left\{ \begin{array}{l} \text{positiv} \\ \text{negativ} \end{array} \right\}$ semidefinit

Dabei ist $M \in \mathbb{R}^{n \times n}$ positiv (negativ) semidefinit, falls

$$x^T M x \underset{(\leq)}{\geq} 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$$

Nachweis i) $g(t) := f(x_0 + t e_i) \quad t \in (-r, r)$. Dann $g(0) \leq g(t)$

für alle $t \in (-r, r)$, also $g'(0) = 0$

$$\nabla f(x_0)^T e_i = f_{x_i}(x_0) = 0.$$

$i \in \{1, \dots, n\}$ beliebig. Also $\nabla f(x_0) = \begin{bmatrix} f_{x_1}(x_0) \\ \vdots \\ f_{x_n}(x_0) \end{bmatrix} = 0$