

## Kurven im $\mathbb{R}^n$

- Kurve:  $\gamma: I \rightarrow \mathbb{R}^n$  stetig mit  $I \subseteq \mathbb{R}$  Intervall.

$\rightarrow \gamma$  stetig diff'bar  $\stackrel{df}{\iff} \gamma_1, \dots, \gamma_n: I \rightarrow \mathbb{R}$  stetig diff'bar  $\stackrel{df}{\iff} \gamma \in C^1(I, \mathbb{R}^n)$

$\rightarrow \gamma'(t) = (\gamma_1'(t), \dots, \gamma_n'(t))$  Tangentialvektor

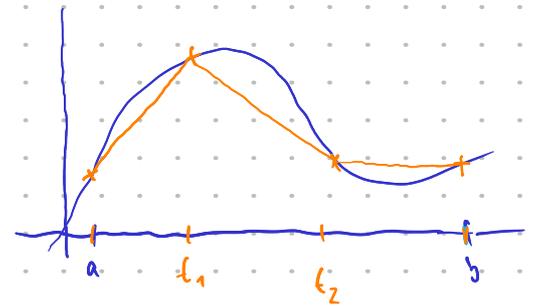
$\rightarrow v(t) = |\gamma'(t)|: I \rightarrow \mathbb{R}$  Geschwindigkeit

$\rightarrow \gamma$  regulär  $\stackrel{df}{\iff} \gamma'(t) \neq 0 \quad \forall t \in I$

- Längen von Kurven / Rektifizierbarkeit

$Z = (t_0=0, t_1, \dots, t_n=b)$  Zerlegung von  $I$ ,  $\gamma: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  Kurve

$$\rightarrow L(Z, \gamma) = \sum_{i=1}^n |\gamma(t_i) - \gamma(t_{i-1})|$$



$\rightarrow \gamma$  rektifizierbar mit Bogenlänge  $L(\gamma)$

$\stackrel{df}{\iff} \forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0$  s.d.  $\forall$  Zerlegungen  $Z$  mit  $\max_{i=1, \dots, n} |t_i - t_{i-1}| < \delta$   
 $\implies |L(Z, \gamma) - L(\gamma)| < \epsilon$

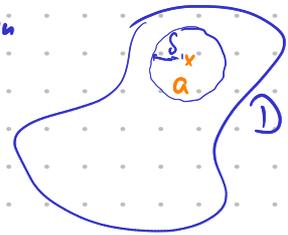
$\stackrel{df}{\iff} L(Z_\delta, \gamma) \xrightarrow{\delta \rightarrow 0} L(\gamma)$

$\rightarrow$  gute Nachricht: Jede Kurve  $\gamma \in C^1(I, \mathbb{R}^n)$  ist rektifizierbar mit Länge  

$$L(\gamma) = \int_a^b |\gamma'(t)| dt$$

# Differentialrechnung im $\mathbb{R}^n$

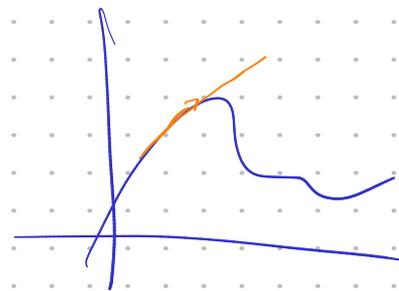
$D \subseteq \mathbb{R}^n$  offen,  $f: D \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $a \in D$ ,  $v \in \mathbb{R}^n$



Betrachte  $f_{a,v}: (-\delta, \delta) \rightarrow \mathbb{R}$   
 $t \mapsto f(a+tv)$

Falls  $f_{a,v}$  in  $t=0$  diff'bar, dann heißt

$$D_v f(a) := f'_{a,v}(0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(a+tv) - f(a)}{t}$$



**Richtungsableitung von  $f$  in  $a$  in Richtung  $v$ .**

$\rightarrow$   **$f$  partiell diff'bar**  $\stackrel{df}{\iff}$   $D_{e_1} f(a), \dots, D_{e_n} f(a)$  existieren

$$\rightarrow \frac{\partial f}{\partial x_i}(a) := D_{e_i} f(a)$$

**(stetig) partiell diff'bar auf  $D$**   $\stackrel{df}{\iff}$   $f$  in jedem Punkt (stetig) partiell diff'bar

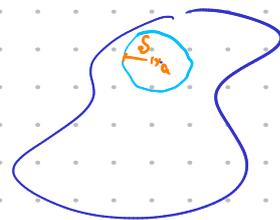
$\rightarrow$   $f$  partiell diff'bar:  **$\nabla f(a) = \text{grad } f(a) := \left( \frac{\partial f}{\partial x_1}(a), \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n}(a) \right)$**

Gradient von  $f$  in  $a$ .

Analog für  $f: D \rightarrow \mathbb{R}^n$ :  **$f$  (stetig) partiell diff'bar**  $\stackrel{df}{\iff}$   $f_i$  (stetig) part. diff'bar  $\forall i$

$$\rightarrow \text{div } f(a) := \sum_{i=1}^n \frac{\partial f_i}{\partial x_i}(a) = \langle \nabla, f \rangle \quad \text{wobei } \nabla = \left( \frac{\partial}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial}{\partial x_n} \right)$$

## (Totale) Differenzierbarkeit $f: D \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ , $D$ offen



**$f$  in  $a \in D$  diff'bar**  $\stackrel{df}{\iff}$   $\exists$  lin. Abb.  $L: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  und

eine Abb.  $\varphi: B_\delta(0) \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  mit

i)  $f(a+h) = f(a) + L \cdot h + \varphi(h)$

ii)  $\varphi(0) = 0$  und  $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\|\varphi(h)\|}{\|h\|} = 0$

$$\left[ \begin{array}{l} \forall h \in B_\delta(0) \\ \text{Taylor:} \\ f(x+h) = f(x) + f'(x) \cdot h + R(x,h) \end{array} \right.$$

Dann setze  $Df(a) := L$  Differential von  $f$  in  $a$ .

A2/ a)  $g: \mathbb{R}^n \setminus \{0\} \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto |x| = \sum_{i=1}^n x_i^2$  stetig part. diff'bar, da

$$D_{e_i} f(x) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x+te_i) - f(x)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\tilde{f}_{x_i}(x_i+t) - \tilde{f}_{x_i}(x_i)}{t} = \tilde{f}_{x_i}'(x_i)$$

wobei  $\tilde{f}_{x_i}: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, y_i \mapsto (x_1, \dots, x_{i-1}, y_i, x_{i+1}, \dots, x_n)$

und die  $\tilde{f}_{x_i}$  alle stetig part. diff'bar.

Richtungsableitungen: Sei  $v \in \mathbb{R}^n$  und  $x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$  bel.

$$\begin{aligned} D_v g(x) &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{|x+tv| - |x|}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \frac{|x+tv|^2 - |x|^2}{|x+tv| + |x|} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \frac{|x|^2 + 2\langle x, tv \rangle + t|v|^2 - |x|^2}{|x+tv| + |x|} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \frac{2t\langle x, v \rangle + t^2|v|^2}{|x+tv| + |x|} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{2\langle x, v \rangle + \underbrace{t|v|^2}_{\xrightarrow{t \rightarrow 0} 0}}{|x+tv| + |x|} \\ &= \frac{2\langle x, v \rangle}{2|x|} \\ &= \frac{\langle x, v \rangle}{|x|} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \nabla g(x) = \left( \frac{\langle x, e_1 \rangle}{|x|}, \dots, \frac{\langle x, e_n \rangle}{|x|} \right) = \left( \frac{x_1}{|x|}, \dots, \frac{x_n}{|x|} \right) = \frac{x}{|x|} \quad \square$$

b)  $P: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \xrightarrow[\mathbb{R}^{2n}]{\text{S}} \mathbb{R}^n, (v, w) \mapsto v+w$ . Dann ist für  $x \in \mathbb{R}^{2n}: P(x) = (x_1+x_{n+1}, \dots, x_n+x_{2n})$

$$\begin{aligned} \text{Sei } v \in \mathbb{R}^{2n} \quad \lim_{t \rightarrow 0} \frac{P_i(x+tv) - P_i(x)}{t} &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{x_i + tv_i + x_{n+i} + tv_{n+i} - x_i - x_{n+i}}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} (v_i + v_{n+i}) \\ &= P_i(v) \end{aligned}$$

Für  $v = e_j$  folgt  $\frac{\partial P_i}{\partial x_j} = P_i(e_j) = \begin{cases} 1 & i=j \text{ oder } i=n-j \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$  konstant, insb. stetig part. diff'bar.  $\square$

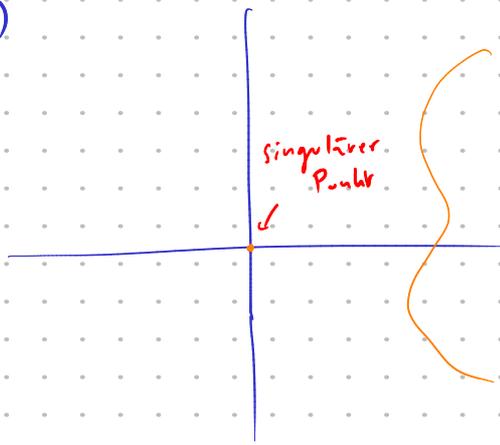
c)  $h: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n, x \mapsto |x|$ . Für  $x \neq 0$  ist  $h(x) = g(x)$ .

Für  $x=0$ : Für  $t_1^{(h)} := \frac{1}{h}, t_2^{(h)} := -\frac{1}{h}$  ist  $\lim_{h \rightarrow \infty} \frac{|t_1^{(h)} e_i|}{t_1^{(h)}} = 1 \neq -1 = \lim_{h \rightarrow \infty} \frac{|t_2^{(h)} e_i|}{t_2^{(h)}} \quad \square$

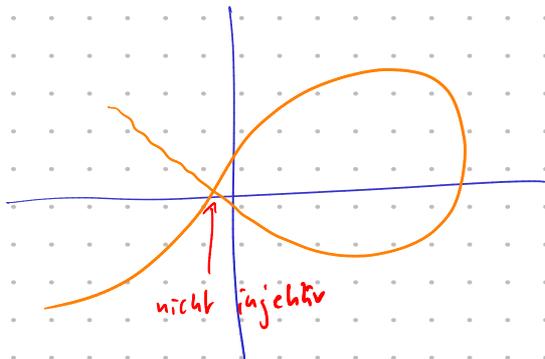
d) Sei  $x \in \mathbb{R}^n$  mit  $x_i = \|x\|_\infty = x_j$ . Dann sei  $t_1^{(n)} := \frac{1}{n}, t_2^{(n)} := \frac{1}{n}$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\|x + t_1^{(n)} e_i\|_\infty - \|x\|_\infty}{t_1^{(n)}} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{x_i + \frac{1}{n} - x_i}{\frac{1}{n}} = 1 \neq 0 = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{x_j - x_j}{-\frac{1}{n}} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\|x - t_2^{(n)} e_i\|_\infty - \|x\|_\infty}{t_2^{(n)}} \quad \square$$

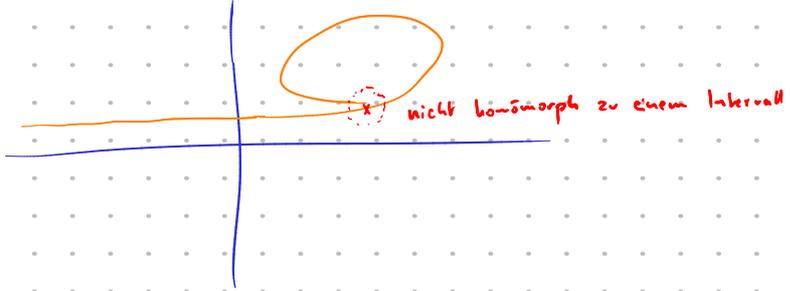
A11 a)



b)



c)



d)  $s=0, t=2\pi$ , dann ist  $\frac{c(t) - c(s)}{t - s} = \frac{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}}{2\pi} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} -\sin(\theta) \\ \cos(\theta) \end{pmatrix} \quad \forall \theta \in [0, 2\pi]$

da  $\sin$  und  $\cos$  keine gem. NS haben.

Also ex kein MWS für Kurven in der Form des MWS der Diff-rechnung. Die  $\theta_i$ 's für die einzelnen No-punkte aus deren MWS'en sind ;A. verschieden.