

Analysis I

Vorlesung 50

Hinreichende Kriterien für lokale Extrema

Wir besprechen hinreichende Kriterien für die Existenz von lokalen Extrema einer Funktion

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

die auf Eigenschaften der zweiten Richtungsableitungen, genauer der Hesse-Form, beruhen und die entsprechenden Kriterien in einer Variablen verallgemeinern. Zunächst brauchen wir ein Lemma, das beschreibt, wie die Definitheit (oder der „Definitheitstyp“) der Hesse-Form vom Punkt abhängt.

LEMMA 50.1. *Es sei V ein endlichdimensionaler reeller Vektorraum, $G \subseteq V$ eine offene Teilmenge und*

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

eine zweimal stetig differenzierbare Funktion. Es sei $P \in G$ ein Punkt, in dem die Hesse-Form $\text{Hess}_P f$ positiv (negativ) definit sei. Dann gibt es eine offene Umgebung U , $P \in U \subseteq G$, derart, dass die Hesse-Form $\text{Hess}_Q f$ in jedem Punkt $Q \in U$ positiv (negativ) definit ist.

Beweis. Sei v_1, \dots, v_n eine Basis von V , und sei $H(Q)$ die Gramsche Matrix zur Hesse-Form $\text{Hess}_Q f$ im Punkt $Q \in G$ bezüglich dieser Basis. Aufgrund der Differenzierbarkeitsvoraussetzungen hängt $H(Q)$ stetig von Q ab. Daher hängen auch die Determinanten der quadratischen Untermatrizen von $H(Q)$ stetig von Q ab. Die Determinanten

$$D_k(P) = \det((H(P)_{i,j})_{1 \leq i,j \leq k})$$

sind nach Satz 48.12 alle von 0 verschieden. Daher gibt es eine offene Umgebung U , $P \in U \subseteq G$, derart, dass für alle $Q \in U$ die Determinanten

$$D_k(Q) = \det((H(Q)_{i,j})_{1 \leq i,j \leq k})$$

das gleiche Vorzeichen haben wie $D_k(P)$. Da diese Vorzeichen nach Satz 48.12 über die Definitheit entscheiden, folgt die Behauptung. \square

SATZ 50.2. *Es sei V ein endlichdimensionaler reeller Vektorraum, $G \subseteq V$ eine offene Teilmenge und*

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

eine zweimal stetig differenzierbare Funktion. Es sei $P \in G$ mit $(Df)_P = 0$. Dann gelten folgende Aussagen.

- (1) *Wenn $\text{Hess}_P f$ negativ definit ist, so besitzt f ein isoliertes lokales Maximum in P .*

- (2) Wenn $\text{Hess}_P f$ positiv definit ist, so besitzt f ein isoliertes lokales Minimum in P .
- (3) Wenn $\text{Hess}_P f$ indefinit ist, so besitzt f in P weder ein lokales Minimum noch ein lokales Maximum.

Beweis. (1). Aufgrund von Lemma 50.1 gibt es ein $\delta > 0$ derart, dass die Hesse-Form $\text{Hess}_Q f$ für alle $Q \in U(P, \delta)$ negativ definit ist. Für alle Vektoren $v \in V$, $v \in U(0, \delta)$, gibt es nach Satz 49.5 ein $c = c(v) \in [0, 1]$ mit

$$f(P + v) = f(P) + \sum_{|r|=2} \frac{1}{r!} D^r f(P + cv) \cdot v^r = f(P) + \frac{1}{2} \text{Hess}_{P+cv} f(v, v),$$

wobei die erste Formulierung sich auf eine fixierte Basis bezieht und wobei die zweite Identität auf Aufgabe 49.18 beruht. Da die Hesse-Form negativ definit ist, steht rechts für $v \neq 0$ eine Zahl, die echt kleiner als $f(P)$ ist. Daher liegt ein isoliertes lokales Maximum vor. (2) wird wie (1) bewiesen oder durch betrachten von $-f$ darauf zurückgeführt. (3). Sei $\text{Hess}_P f$ indefinit. Dann gibt es Vektoren v und w mit

$$\text{Hess}_P f(v, v) > 0 \text{ und } \text{Hess}_P f(w, w) < 0.$$

Wegen der stetigen Abhängigkeit der Hesse-Form gelten diese Abschätzungen auch für $\text{Hess}_Q f$ für Q aus einer offenen Umgebung von P (mit den gleichen Vektoren v und w). Wir können durch Skalierung von v und w annehmen, dass $P + v$ und $P + w$ zu dieser Umgebung gehören. Wie im Beweis zu Teil (1) gilt daher (v und w sind nicht 0)

$$f(P + v) = f(P) + \frac{1}{2} \text{Hess}_{P+cv} f(v, v) > f(P)$$

und

$$f(P + w) = f(P) + \frac{1}{2} \text{Hess}_{P+dw} f(w, w) < f(P)$$

mit $c, d \in [0, 1]$. Also kann in P kein lokales Extremum vorliegen. \square

BEISPIEL 50.3. Wir betrachten die Funktion

$$f: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}, (x, y) \longmapsto x + 3x^2 - 2xy - y^2 + y^3.$$

Die partiellen Ableitungen sind

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 1 + 6x - 2y \text{ und } \frac{\partial f}{\partial y} = -2x - 2y + 3y^2.$$

Zur Berechnung der kritischen Punkte dieser Funktion eliminieren wir x und erhalten die Bedingung

$$9y^2 - 8y + 1 = 0,$$

die zu

$$y = \frac{\pm\sqrt{7}}{9} + \frac{4}{9}$$

führt. Die kritischen Punkte sind also

$$P_1 = \left(\frac{2\sqrt{7}-1}{54}, \frac{\sqrt{7}}{9} + \frac{4}{9} \right) \text{ und } P_2 = \left(\frac{-2\sqrt{7}-1}{54}, \frac{-\sqrt{7}}{9} + \frac{4}{9} \right).$$

Die Hesse-Form ist in einem Punkt $Q = (x, y)$ gleich

$$\text{Hess}_Q f = \begin{pmatrix} 6 & -2 \\ -2 & -2 + 6y \end{pmatrix}.$$

Zur Bestimmung des Definitheitstyps ziehen wir Satz 48.12 heran, wobei der erste Minor, also 6, natürlich positiv ist. Die Determinante der Hesse-Matrix ist

$$-16 + 36y,$$

was genau bei $y > \frac{4}{9}$ positiv ist. Dies ist im Punkt P_1 der Fall, aber nicht im Punkt P_2 . Daher ist die Hesse-Matrix im Punkt P_1 nach Satz 48.12 positiv definit und somit besitzt die Funktion f im Punkt P_1 nach Satz 50.2 ein isoliertes lokales Minimum, das zugleich ein globales Minimum ist. In P_2 ist die Determinante negativ, so dass dort die Hesse-Form indefinit ist und somit, wiederum nach Satz 50.2, kein Extremum vorliegen kann.

BEISPIEL 50.4. Wir betrachten die Abbildung

$$\varphi: \mathbb{R}_+ \times \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}, (x, y) \longmapsto x^y.$$

Es ist

$$x^y = e^{(\ln x) \cdot y}.$$

Die partiellen Ableitungen sind

$$\frac{\partial \varphi}{\partial x} = \frac{y}{x} \cdot e^{(\ln x) \cdot y} = \frac{y}{x} \cdot x^y \text{ und } \frac{\partial \varphi}{\partial y} = (\ln x) \cdot e^{(\ln x) \cdot y} = (\ln x) \cdot x^y.$$

Da die Exponentialfunktion stets positiv ist, ist $P = (1, 0)$ der einzige kritische Punkt. Die Hesse-Matrix in einem Punkt (x, y) ist

$$\begin{pmatrix} \frac{-y+y^2}{x^2} \cdot e^{(\ln x) \cdot y} & \frac{1+y \ln x}{x} \cdot e^{(\ln x) \cdot y} \\ \frac{1+y \ln x}{x} \cdot e^{(\ln x) \cdot y} & (\ln x)^2 \cdot e^{(\ln x) \cdot y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{-y+y^2}{x^2} \cdot x^y & \frac{1+y \ln x}{x} \cdot x^y \\ \frac{1+y \ln x}{x} \cdot x^y & (\ln x)^2 \cdot x^y \end{pmatrix}.$$

In P ist dies

$$\text{Hess}_P \varphi = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Nach Satz 48.12 ist daher die Hesse-Form im kritischen Punkt weder positiv definit noch negativ definit. Man kann direkt zeigen, dass diese Matrix indefinit ist (vom Typ $(1, 1)$), da diese Bilinearform auf $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ positiv und auf

$\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ negativ definit ist. Nach Satz 50.2 liegt in diesem Punkt also kein Extremum vor.

Dies kann man auch ohne Differentialrechnung erkennen. Für $x = 1$ oder $y = 0$ ist $x^y = 1$. Ansonsten gelten die folgenden Beziehungen.

- (1) Für $0 < x < 1$ und $y > 0$ ist $x^y < 1$.
- (2) Für $x > 1$ und $y > 0$ ist $x^y > 1$.
- (3) Für $0 < x < 1$ und $y < 0$ ist $x^y > 1$.
- (4) Für $x > 1$ und $y < 0$ ist $x^y < 1$.

Daher gibt es in jeder Umgebung von $(1, 0)$ Punkte, an denen die Funktionswerte größer bzw. kleiner als 1 sind.

BEMERKUNG 50.5. Es sei

$$g: [a, b] \longrightarrow \mathbb{R}$$

eine stetige Funktion und

$$a = x_0 < x_1 < x_2 < \dots < x_n < x_{n+1} = b$$

eine Unterteilung des Intervalls durch n Zwischenpunkte (in $n + 1$ Teilintervalle). Dazu gehört die Treppenfunktion, die auf $[x_i, x_{i+1}[$ den konstanten Wert $g(x_i)$ annimmt. Wenn g monoton wachsend ist, so ist dies eine untere Treppenfunktion, und das zugehörige Treppenintegral ist eine untere Schranke für das bestimmte Integral $\int_a^b g(t)dt$. Das Treppenintegral ist durch

$$f(x_1, \dots, x_n) = \sum_{i=0}^n g(x_i)(x_{i+1} - x_i)$$

gegeben. Wir fragen uns, für welche Intervallunterteilung mit n Teilpunkten das Treppenintegral maximal oder minimal wird. Dazu kann man die differentiellen Methoden zur Bestimmung von Extrema für Funktionen in mehreren Variablen verwenden (nämlich den variablen Unterteilungspunkten x_1, \dots, x_n), vorausgesetzt, dass g (hinreichend oft) differenzierbar (in einer Variablen) ist. In diesem Fall sind die partiellen Ableitungen von f gleich

$$\frac{\partial f}{\partial x_i} = g'(x_i)(x_{i+1} - x_i) - g(x_i) + g(x_{i-1})$$

für $i = 1, \dots, n$ (wobei $x_0 = a$ und $x_{n+1} = b$ zu lesen ist). Als Definitionsbereich von f kann man die offene Menge

$$\{(x_1, \dots, x_n) \mid a < x_1 < x_2 < \dots < x_n < b\} \subseteq \mathbb{R}^n$$

oder aber $[a, b]^n$ wählen. Es ist im Allgemeinen schwierig, die kritischen Punkte dieser Abbildung zu bestimmen.

BEISPIEL 50.6. Wir wollen für die Funktion

$$g: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}, t \longmapsto g(t) = 1 - t^3,$$

und das Einheitsintervall $[0, 1]$ bestimmen, für welche zwei Unterteilungspunkte $0 < x < y < 1$ das Treppenintegral der zugehörigen (dreistufigen) unteren Treppenfunktion maximal wird. Das Treppenintegral wird durch die Funktion

$$\begin{aligned} f(x, y) &= x(1 - x^3) + (y - x)(1 - y^3) \\ &= x - x^4 + y - y^4 - x + xy^3 \end{aligned}$$

$$= -x^4 + y - y^4 + xy^3$$

beschrieben. Die partiellen Ableitungen dieser Funktion sind

$$\frac{\partial f}{\partial x} = -4x^3 + y^3$$

und

$$\frac{\partial f}{\partial y} = 1 - 4y^3 + 3xy^2.$$

Wir bestimmen die kritischen Punkte. Aus der ersten partiellen Ableitung ergibt sich die Bedingung

$$y = \sqrt[3]{4x}$$

und daraus ergibt sich mit der zweiten partiellen Ableitung die Bedingung

$$1 - 16x^3 + 3 \cdot 4^{2/3}x^3 = 0,$$

also

$$(16 - 3 \cdot 4^{2/3})x^3 = 1$$

bzw.

$$x = \frac{1}{\sqrt[3]{16 - 3 \cdot 4^{2/3}}}.$$

Somit ist

$$P = \left(\frac{1}{\sqrt[3]{16 - 3 \cdot 4^{2/3}}}, \frac{\sqrt[3]{4}}{\sqrt[3]{16 - 3 \cdot 4^{2/3}}} \right) \cong (0,4911, 0,7796)$$

der einzige kritische Punkt. Wir bestimmen die Hesse-Matrix in diesem Punkt, sie ist

$$\text{Hess}_P f = \begin{pmatrix} -12x^2 & 3y^2 \\ 3y^2 & -12y^2 + 6xy \end{pmatrix}$$

und in P gleich

$$\begin{pmatrix} -2,8942 & 1,8233 \\ 1,8233 & -4,9961 \end{pmatrix},$$

also negativ definit nach Satz 48.12. Daher liegt in P ein Maximum nach Satz 50.2 vor.

BEISPIEL 50.7. Wir wollen für die Funktion

$$g: \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}, t \longmapsto t,$$

und das Einheitsintervall $[0, 1]$ bestimmen, für welche n Unterteilungspunkte $0 < x_1 < \dots < x_n < 1$ das Treppenintegral der zugehörigen ($(n + 1)$ -stufigen) unteren Treppenfunktion maximal wird. Das Treppenintegral wird durch die Funktion

$$\begin{aligned} f(x_1, \dots, x_n) &= x_1(x_2 - x_1) + x_2(x_3 - x_2) + \dots \\ &\quad + x_{n-1}(x_n - x_{n-1}) + x_n(1 - x_n) \\ &= \sum_{i=1}^{n-1} x_i x_{i+1} + x_n - \sum_{i=1}^n x_i^2 \end{aligned}$$

beschrieben. Die partiellen Ableitungen dieser Funktion sind

$$\frac{\partial f}{\partial x_1} = x_2 - 2x_1,$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_i} = x_{i-1} + x_{i+1} - 2x_i$$

für $i = 2, \dots, n-1$ und

$$\frac{\partial f}{\partial x_n} = x_{n-1} + 1 - 2x_n.$$

Wir bestimmen die kritischen Punkte, indem wir die partiellen Ableitungen gleich 0 setzen. Die ersten $n-1$ Gleichungen ergeben sukzessive die Bedingungen

$$x_i = ix_1$$

für alle i . Dies zeigt man durch Induktion, der Induktionsanfang ($i = 1$) ist trivial, $i = 2$ folgt direkt aus der ersten Gleichung und der Induktionsschritt ergibt sich aus

$$x_{i+1} = -x_{i-1} + 2x_i = -(i-1)x_1 + 2ix_1 = (i+1)x_1.$$

Aus der letzten Gleichung folgt schließlich

$$0 = x_{n-1} + 1 - 2x_n = 1 + (n-1-2n)x_1 = 1 - (n+1)x_1$$

und somit $x_1 = \frac{1}{n+1}$. Der einzige kritische Punkt liegt also in der äquidistanten Unterteilung vor. Die Hesse-Matrix ist (unabhängig vom Punkt) gleich

$$\begin{pmatrix} -2 & 1 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 1 & -2 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 1 & \ddots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 1 & -2 & 1 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & 1 & -2 \end{pmatrix}.$$

Diese Matrix ist negativ definit nach Satz 48.12. Daher liegt in der äquidistanten Unterteilung nach Satz 50.2 das Maximum vor.

Abbildungsverzeichnis

- Erläuterung: Die in diesem Text verwendeten Bilder stammen aus Commons (also von <http://commons.wikimedia.org>) und haben eine Lizenz, die die Verwendung hier erlaubt. Die Bilder werden mit ihren Dateinamen auf Commons angeführt zusammen mit ihrem Autor bzw. Hochlader und der Lizenz. 7
- Lizenzklärung: Diese Seite wurde von Holger Brenner alias Bocardodarapti auf der deutschsprachigen Wikiversity erstellt und unter die Lizenz CC-by-sa 3.0 gestellt. 7