Mathematik 2 für Naturwissenschaftler*innen

Anleitung 9 zur Vorbereitung auf die Vorlesung am 19.05.22

Definitheit (Fortsetzung)

Satz. Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ symmetrisch und U orthogonal mit $U^T A U = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_n \end{pmatrix}$. Dann sind äquivalent:

- (i) A bzw. q_A ist positiv definit
- (ii) $\lambda_i > 0 \quad \forall j = 1, \dots, n$

(iii)
$$\det \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1\nu} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{\nu 1} & \cdots & a_{\nu \nu} \end{pmatrix} > 0 \quad \forall \nu = 1, \dots, n \ (Hauptunter determinant en > 0)$$

Bemerkung: A ist negativ definit \Leftrightarrow (-A) ist positiv definit

Die Äquivalenz von (i) und (ii) haben wir bereits letztes Mal gesehen. Aber wie funktioniert (iii)?

Beispiel:
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 8 \end{pmatrix}$$
 https://youtu.be/9-yDlJONTuw (3 min) (1)

Untersuchen Sie jedes der drei Kriterien aus dem Satz für

$$B = \begin{pmatrix} -2 & 0\\ 0 & 3 \end{pmatrix}. \tag{3}$$

Übrigens: Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Welchen Zusammenhang gibt es zwischen det A und det(-A). Überlegen Sie kurz selbst, bevor Sie das Video anschauen.

Untersuchen Sie die folgenden Matrizen auf Definitheit, am besten mittels (iii):

$$C = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & -2 \end{pmatrix}, \quad D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 4 \end{pmatrix}, \quad E = \begin{pmatrix} 2 & 3 & 0 & 0 \\ 3 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}.$$
 (5)

11 Differentiation in mehreren Variablen

Worum soll es jetzt gehen? Zur Einstimmung werfen wir einen Blick in die Vorlesung aus dem Sommersemester 18 – dann sehen Sie mich auch mal an der Tafel.

Der Link springt direkt zu 3:16 – stoppen Sie bitte bei 14:25.

Zeichnen Sie die Graphen von

$$f(x,y) = x^2 - y^2$$
 und $g(x,y) = e^{-(x-1)^2 - 4(y-1)^2}$, (7)

perspektivisch und/oder mit Höhenlinien.

11.1 Punktmengen und Folgen in \mathbb{R}^n

Hier geht es zunächst um Wiederholung, Notation und Begriffe. Wirklich Neues passiert erst in Abschnitt 11.2.

Unsere Funktionen hängen jetzt von einem $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$ ab, d.h.

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}, \quad x_j \in \mathbb{R}, \quad j = 1, \dots, n.$$
 (8)

Wir schreiben austauschbar $f(\vec{x}) = f(x_1, \dots, x_n)$.

Wir verwenden stets die Norm, die vom kanonischen Skalarprodukt kommt, und notieren sie als Betrag,

$$\|\vec{x}\| = |\vec{x}| = \sqrt{\sum_{j=1}^{n} x_j^2}$$
 (9)

Das kanonische Skalarprodukt notieren wir mit einem Punkt,

$$\vec{x} \cdot \vec{y} = \sum_{j=1}^{n} x_j y_j. \tag{10}$$

Vorsicht: Manchmal verwenden wir auch Matrixprodukte,

(Skalarprodukt)
$$\vec{x} \cdot \vec{y} = \vec{x}^T \vec{y}$$
 (Matrixprodukt) (11)

 ε -Umgebungen sind Kreisscheiben bzw. Bälle:

$$U_{\varepsilon}(\vec{x}_0) := \{ \vec{x} \in \mathbb{R}^n : |\vec{x} - \vec{x}_0| < \varepsilon \} \qquad \text{(offene } \varepsilon\text{-Umgebung von } \vec{x}_0 \text{)},$$

$$\overline{U_{\varepsilon}}(\vec{x}_0) := \{ \vec{x} \in \mathbb{R}^n : |\vec{x} - \vec{x}_0| \le \varepsilon \} \qquad \text{(abgeschlossene } \varepsilon\text{-Umgebung von } \vec{x}_0 \text{)}.$$

$$(12)$$

Definition: Eine Menge $M \subseteq \mathbb{R}^n$ heißt

- offen, falls zu jedem $\vec{x} \in M$ ein $\varepsilon(\vec{x}) > 0$ existiert mit $U_{\varepsilon}(\vec{x}) \subset M$.
- abgeschlossen, falls $M^C = \{\vec{x} \in \mathbb{R}^n : \vec{x} \notin M\}$ offen ist.
- beschränkt, falls es ein K > 0 gibt, mit: $\vec{x} \in M \Rightarrow |\vec{x}| \leq K$.
- kompakt, falls M sowohl abgeschlossen als auch beschränkt ist.

Anschaulich bedeutet das zunächst mal, dass offenen Mengen keine Randpunkte enthalten:

Überlegen Sie: Sind die folgenden Mengen offen, abgeschlossen, beschränkt und/oder kompakt?

$$A = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 : |x| < 1, \ |y| < 2\}, \qquad B = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 : |x| \le 1, \ |y| \le 2\},$$

$$C = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 : |x| < 1, \ |y| \le 2\}, \qquad D = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 : |x| < 1\}.$$

$$(14)$$