

## Mehrdimensionale Extremwertberechnung

Sei  $U \subset \mathbb{R}^n$  eine offene Menge,  $f : U \rightarrow \mathbb{R}$  differenzierbar.

(1) hat  $f$  in  $(x_1, \dots, x_n) \in U$  einen Extremwert, so gilt  $\text{grad}f(x_1, \dots, x_n) = 0$

Dies ist eine notwendige Bedingung für einen Extremwert

(2) Eine hinreichende Bedingung für das Vorliegen eines Extremwertes erhält man folgendermaßen:

Betrachte die Matrix  $Hf = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_1} & \cdot & \cdot & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_n} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_1} & \cdot & \cdot & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_{x_1 x_1} & \cdot & \cdot & f_{x_1 x_n} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ f_{x_n x_1} & \cdot & \cdot & f_{x_n x_n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} h_{11} & \cdot & \cdot & h_{1n} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ h_{n1} & \cdot & \cdot & h_{nn} \end{pmatrix},$

die Hesse-Matrix von  $f$

(2a) Ist die Bedingung (1) für einen Punkt  $(x_1, \dots, x_n)$  erfüllt, d.h. gilt  $\text{grad}f(x_1, \dots, x_n) = 0$

und ist die Hesse-Matrix  $Hf$  an einer Stelle  $(x_1, \dots, x_n)$  positiv definit,

dann hat  $f$  an der Stelle  $(x_1, \dots, x_n)$  ein lokales Minimum

(2b) Ist die Bedingung (1) für einen Punkt  $(x_1, \dots, x_n)$  erfüllt, d.h. gilt  $\text{grad}f(x_1, \dots, x_n) = 0$

und ist die Hesse-Matrix  $Hf$  an einer Stelle  $(x_1, \dots, x_n)$  negativ definit,

dann hat  $f$  an der Stelle  $(x_1, \dots, x_n)$  ein lokales Maximum

### Bedingungen für positiv definit, negativ definit

(3) Für den zweidimensionalen Fall gibt es folgende spezielle Bedingung:

$Hf$  ist an der Stelle  $(x_1, x_2)$  genau dann positiv definit, wenn  $h_{11} > 0$  und  $\det Hf > 0$  gilt.

$Hf$  ist an der Stelle  $(x_1, x_2)$  genau dann negativ definit, wenn  $h_{11} < 0$  und  $\det Hf > 0$  gilt.

(4) Der allgemeinen Fall

(4a) Die Matrix  $Hf$  ist genau dann positiv definit, wenn  $\det Hf_k > 0$  für  $k = 1, \dots, n$  gilt.

Dabei ist  $Hf_k = \begin{pmatrix} h_{11} & \cdot & \cdot & h_{1k} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ h_{k1} & \cdot & \cdot & h_{kk} \end{pmatrix}$

(4b) Die Matrix  $Hf$  ist genau dann negativ definit, wenn für die Vorzeichen von  $\det Hf_k > 0$  folgendes gilt:

$\det Hf_k < 0$ , falls  $k$  ungerade ist,  $\det Hf_k > 0$ , falls  $k$  gerade ist.

**Beispiele:.**

Die Matrix  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  ist positiv definit, die Matrix  $\begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$  ist negativ definit.