

Kapitel 6

Der n -dimensionale euklidische Raum \mathbb{R}^n ; Funktionen mit mehreren Veränderlichen

6.2 Funktionen mit mehreren Veränderlichen

Da die Werte dieser Funktionen reelle Zahlen sind, lassen sich die rationalen Operationen hierfür völlig analog wie bei Funktionen mit einer reellen Veränderlichen definieren.

6/2/1

Eine anschauliche graphische Darstellung der Funktionen $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ist für die Fälle $n \geq 3$ nicht mehr möglich. Für $n = 2$ erfolgt dies im dreidimensionalen Raum \mathbb{R}^3 (vgl. Abb. 6.6). Hierbei benutzt man in der Regel x, y als unabhängige Variablen und z als abhängige Variable.

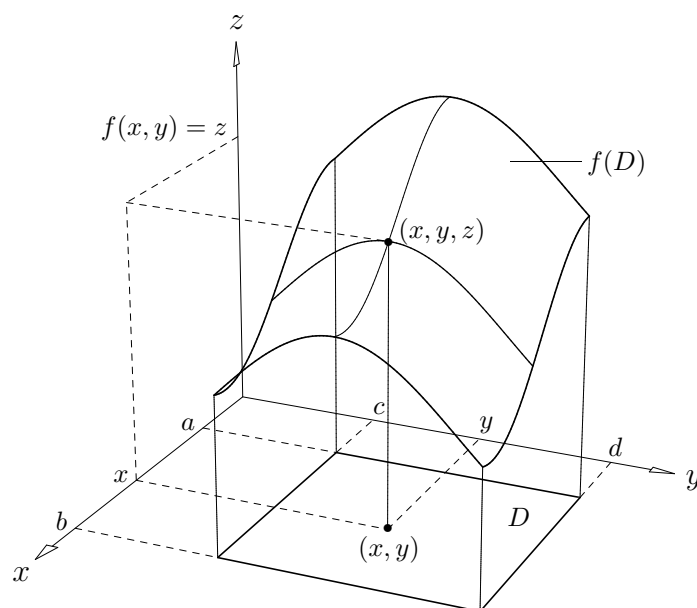


Abb. 6.6 Der Einfachheit wegen wird als Definitionsbereich von f ein Rechteck $D := [a, b] \times [c, d] = \{(x, y) : a \leq x \leq b, c \leq y \leq d\}$ gewählt; $D = D(f) \subseteq \mathbb{R}^2$.

Für $f(x, y) = z$ kann man sich die Menge $\{(x, y, z) : (x, y) \in D\}$ bei einer stetigen Funktion f als „gekrümmte Fläche“ im Raum \mathbb{R}^3 vorstellen.

Die Verkettung $f \circ g$ für beliebige Funktionen $g : A \rightarrow B$ und $f : B \rightarrow C$ ist nur dann definiert, wenn $W(g) \subseteq D(f)$ (vgl. Kapitel 5, Operationen für Funktionen). Daraus ergibt sich sofort, daß sich reellwertige Funktionen nur in Spezialfällen verketteten lassen, f müßte z.B. \mathbb{R} in \mathbb{R} abbilden.

Betrachtet man Funktionen $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, wobei $m, n \geq 1$ und sonst beliebig sind (solche Funktionen heißen auch *Vektorfunktionen* und für $m = n$ auch *Vektorfelder*), dann läßt sich die Verkettung wieder allgemeiner ausführen.

Die oben betrachteten Funktionen sind wichtige Hilfsmittel zur Beschreibung der objektiven Realität mit Hilfe mathematischer Begriffe. Will man etwa das Gravitationsfeld der Erde durch eine Funktion f beschreiben, dann muß die Funktion f jedem Raumpunkt $\bar{a} \in \mathbb{R}^3$ die wirkende Schwerkraft \bar{b} in diesem Punkt zuordnen. Die Kraft ist aber auch ein Vektor (aus \mathbb{R}^3), also ist $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$.

Ist $g : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ und $f : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^k$, dann ist $f \circ g : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^k$.

Wenn nun $\bar{x} = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$, dann gibt es reelle Zahlen y_1, \dots, y_m , so daß

$g(\bar{x}) = (y_1, \dots, y_m)$. Ist zusätzlich $(y_1, \dots, y_m) \in D(f)$, dann ist auch f an der Stelle (y_1, \dots, y_m) definiert, folglich gibt es reelle Zahlen z_1, \dots, z_k mit $f(y_1, \dots, y_m) = (z_1, \dots, z_k)$, also $f(g(x_1, \dots, x_n)) = (z_1, \dots, z_k)$. Betrachtet man \bar{x} als ein n -Tupel von Variablen x_i , dann lassen sich aus

$$g(\bar{x}) = (y_1, \dots, y_m)$$

wie folgt m reellwertige Funktionen definieren:

$$g_1(\bar{x}) := y_1, \dots, g_m(\bar{x}) := y_m.$$

Setzt man diese in $f(y_1, \dots, y_m)$ ein, so entsteht

$$f(y_1, \dots, y_m) = f(g_1(\bar{x}), \dots, g_m(\bar{x})) = (z_1, \dots, z_k).$$

Für $g : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ schreiben wir auch $g := (g_1, \dots, g_m)$ und schließlich

$$(f \circ g)(\bar{x}) = f(g(\bar{x})) = f(g_1(\bar{x}), \dots, g_m(\bar{x})) = (z_1, \dots, z_k).$$

Bevor wir uns der Stetigkeit und weiterer wichtiger Eigenschaften von Vektorfunktionen zuwenden, betrachten wir noch einen wichtigen Spezialfall für $f : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^k$, nämlich $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^k$, also $m = 1$. Mit solchen Funktionen lassen sich sehr elegant sogenannte *Kurven* in mehrdimensionalen Räumen darstellen.

Als Beispiel wählen wir $k = 2$ (vgl. Abb. 6.7).

In \mathbb{R}^2 sei ein Kreis mit dem Radius r und dem Mittelpunkt $0 := (0, 0)$ gegeben. Den Kreis kann man durch die Gleichung $x^2 + y^2 = r^2$ beschreiben. Löst man diese Gleichung nach y auf, so erhält man $y = \pm \sqrt{r^2 - x^2}$. Entsprechend des Vorzeichens entstehen zwei reellwertige Funktionen einer reellen Veränderlichen, die jeweils den oberen bzw. den unteren Kreisbogen beschreiben. Der gesamte Kreisbogen läßt sich aber nicht durch eine reellwertige Funktion beschreiben. Ist (x, y) der in der Abbildung dargestellte Punkt auf dem Kreis und t der zugehörige Kreisbogen, dann ist offenbar

$$x := r \cdot \cos t \quad \text{und} \quad y := r \cdot \sin t.$$

Durchläuft t das Intervall $[0, 2\pi]$, dann durchläuft

$$f(t) = (f_1(t), f_2(t)) := (x, y) = (r \cdot \cos t, r \cdot \sin t)$$

alle Punkte auf der gesamten Kreislinie; also das Bild

$$f([0, 2\pi]) = \{(f_1(t), f_2(t)) : t \in [0, 2\pi]\}$$

zeigt den Kreis.

(Eine solche Darstellung des Kreises bezeichnet man auch als eine *Parameterdarstellung* des Kreises, das Intervall $[0, 2\pi]$ heißt hierbei *Parameterintervall*. Wir werden uns mit diesen „Kurven“ noch genauer befassen.)

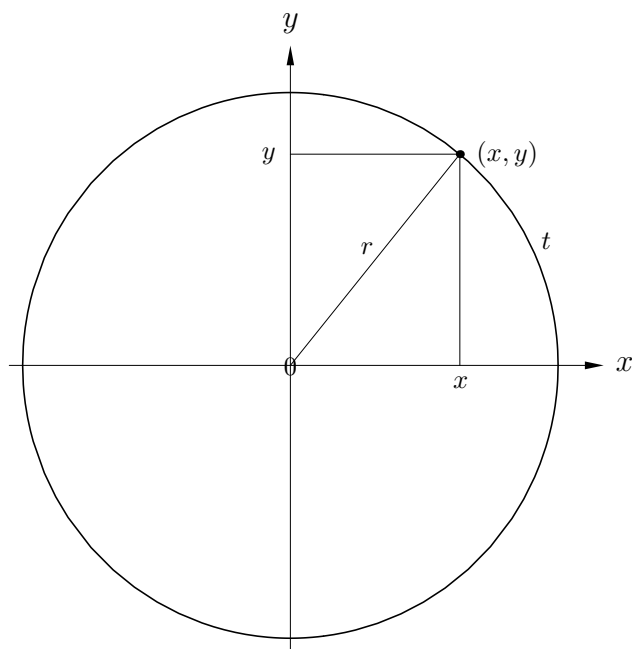


Abb. 6.7 Hier ist $f : [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^2$ mit $f = (f_1, f_2)$ und $f_1(t) = r \cos t = x$ und $f_2(t) = r \sin t = y$.

Achtung : In der Abbildung ist nur der Bildraum bzw. das Bild der Funktion f dargestellt. Die Funktion f selbst: $f = \{(t, f_1(t), f_2(t)) : 0 \leq t \leq 2\pi\}$ ist eine Teilmenge des Raumes \mathbb{R}^3 . Sie lässt sich nur sehr schlecht graphisch veranschaulichen.

Bemerkung. Die wichtigsten Eigenschaften der Vektorfunktionen lassen sich aus den Eigenschaften ihrer Komponenten herleiten – diese Komponenten sind reellwertige Funktionen mehrerer reeller Veränderlicher. Daher werden wir uns vorwiegend mit reellwertigen Funktionen befassen. Um aber nicht für jeden konkreten euklidischen Raum die Definitionen (und auch Sätze) immer wieder neu formulieren (bzw. beweisen) zu müssen, hatten wir metrische Räume eingeführt. Die Ergebnisse sind dann jeweils für den entsprechenden Spezialfall zu interpretieren.

Im folgenden seien $(\mathbb{M}_1, \varrho_1)$ und $(\mathbb{M}_2, \varrho_2)$ metrische Räume, die wir kurz mit \mathbb{M}_1 bzw. mit \mathbb{M}_2 bezeichnen. (Für unsere Zwecke können wir uns darunter immer \mathbb{R}^n , \mathbb{R}^m vorstellen.)

Schwerpunkte für die Wiederholung von Kapitel 6

- Definition: Vektorfunktion;

6/7/10
